

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**

日本国特許庁

PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT



別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日

Date of Application:

1999年 9月24日

出願番号

Application Number:

平成11年特許願第269895号

出願人

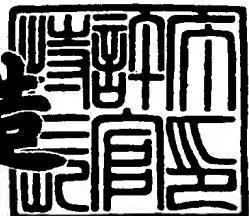
Applicant(s):

本田技研工業株式会社

2000年 7月21日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

及川耕造



出証番号 出証特2000-3056845

【書類名】 特許願
【整理番号】 E98-133
【提出日】 平成11年 9月24日
【あて先】 特許庁長官殿
【国際特許分類】 B21D 7/06
B21D 7/12
【発明の名称】 押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法
【請求項の数】 6
【発明者】
【住所又は居所】 埼玉県狭山市新狭山1-10-1 ホンダエンジニアリング株式会社内
【氏名】 武田 謙三
【発明者】
【住所又は居所】 埼玉県狭山市新狭山1-10-1 ホンダエンジニアリング株式会社内
【氏名】 丸山 学
【発明者】
【住所又は居所】 埼玉県狭山市新狭山1-10-1 ホンダエンジニアリング株式会社内
【氏名】 遂 秀夫
【発明者】
【住所又は居所】 埼玉県狭山市新狭山1-10-1 ホンダエンジニアリング株式会社内
【氏名】 影山 善浩
【特許出願人】
【識別番号】 000005326
【氏名又は名称】 本田技研工業株式会社
【代理人】
【識別番号】 100105094

【弁理士】

【氏名又は名称】 山▲崎▼ 薫

【電話番号】 03-5226-0508

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 049618

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9804619

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法

【特許請求の範囲】

【請求項1】 長尺製品の形状を表現する形状データに基づき、長尺製品の長手方向に延びる中立軸を特定する工程と、特定された中立軸に基づき、押し通し曲げ加工機の固定型を通過する長尺材の送り量を決定する工程とを備えることを特徴とする押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法。

【請求項2】 請求項1に記載の押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法において、前記中立軸を特定するにあたって、前記長尺製品の断面上で重心の位置を特定する工程と、前記形状データで特定される前記長尺製品の曲率に基づき断面に沿って重心から中立軸までの乖離量を算出する工程とを備えることを特徴とする押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法。

【請求項3】 請求項2に記載の押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法において、前記長尺製品の全長にわたって前記重心の位置を特定する重心線を取得する工程と、取得された重心線および前記乖離量に基づき長尺材の全長にわたって中立軸を描き出す工程と、少なくとも隣接する前記断面同士の間で、描き出された中立軸の長さを基準に前記長尺材の送り量を算出する工程とをさらに備えることを特徴とする押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法。

【請求項4】 請求項3に記載の押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法において、前記長尺製品の全長にわたって前記重心線をパラメトリック曲線で表現する工程と、重心線上で特定されるパラメトリック曲線の制御点ごとに前記断面を設定する工程とをさらに備えることを特徴とする押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法。

【請求項5】 請求項4に記載の押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法において、前記長尺製品の断面ごとに、押し通し曲げ加工機の固定型を基準に特定される局部座標系を設定する工程と、局部座標系に基づき押し通し曲げ加工機の可動型の位置を算出する工程と、前記長尺材の送り量に対して、算出された可動型の位置を関連付ける工程とをさらに備えることを特徴とする押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法。

【請求項6】 長尺製品の形状を表現する形状データに基づき、長尺製品の長手方向に延びる中立軸を特定する工程と、特定された中立軸に基づき、押し通し曲げ加工機の固定型を通過する長尺材の送り量を決定する工程とをコンピュータに実現させるプログラムを記録したコンピュータ読み取り可能な記録媒体。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、固定型および可動型を相次いで通過する長尺材に、固定型に対する可動型の相対変位を通じて曲げ変形を施すことができる押し通し曲げ加工機に関し、特に、こういった押し通し曲げ加工機の制御に用いられる制御データを生成する制御データ作成方法に関する。

【0002】

【従来の技術】

一般の工作機と同様に、押し通し曲げ加工機の動作は、例えばNC（数値制御）プログラムといった制御プログラムによって制御されることができる。こうした制御プログラムでは、例えば可動型の変位量といった制御データが規定されなければならない。これまでのところ、こうした制御データは熟練した作業者の勘や経験則に基づき作成してきた。こうした制御データを用いて製品の試作が繰り返され、試作が実施されるたびに制御データは書き換えられた。こうした試作が数十回と繰り返される結果、最終的に、所望どおりに曲げ変形を実現することができる制御データは確立された。

【0003】

例えば特開平9-327727号公報や特開平10-166064号公報には、熟練した作業者の勘や経験則に頼らずに制御データを作成する試みが開示される。こうした試みによれば、最初の試作の段階で大まかに最終形状に似通った試作品が形成されることができる。したがって、最初から作業者の勘や経験則に頼る必要はなく、試作や制御データの書き換えに対する労力や手間は軽減されることができる。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

制御データで規定される可動型の変位量は、例えばアルミニウム製形材といった長尺材の送り量に関連付けられなければならない。しかしながら、真っ直ぐな長尺材の送り量は、曲がりくねった長尺製品の三次元形状から簡単に導き出されることはできない。前述の特開平9-327727号公報や特開平10-166064号公報には、こういった形材の送り量を正確に決定する術は開示されていない。

【0005】

本発明は、上記実状に鑑みてなされたもので、可動型の変位量を規定するにあたって長尺材の正確な送り量を導き出すことができる押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法を提供することを目的とする。

【0006】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するために、本発明によれば、長尺製品の形状を表現する形状データに基づき、長尺製品の長手方向に延びる中立軸を特定する工程と、特定された中立軸に基づき、押し通し曲げ加工機の固定型を通過する長尺材の送り量すなわち送り位置を決定する工程とを備えることを特徴とする押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法が提供される。

【0007】

一般に、押し通し曲げ加工機では、固定型から送り出される長尺材に可動型で曲げ加工が施されると、送りの反力によって長尺材には軸方向圧縮力が加えられてしまう。こうした軸方向圧縮力は長尺材の長さに変動を引き起こす。こうした長さの変動は曲げの曲率に応じて変化する。その一方で、曲率の大きさに拘わらず中立軸では軸方向に歪みは生じない。したがって、加工前と加工後とで中立軸の長さは変化しない。こうした中立軸を基準に長尺材の送り量が決定されれば、押し通し曲げ加工機で加工される長尺製品の精度向上に大いに役立つ。

【0008】

中立軸を特定するにあたって、押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法は、

前記長尺製品の断面上で重心の位置を特定する工程と、前記形状データで特定される前記長尺製品の曲率に基づき断面に沿って重心から中立軸までの乖離量を算出する工程とを備えてもよい。

【0009】

一般に、曲げ変形が加えられる際に材料工学に基づき長尺材の特性を解析するにあたっては、曲率半径方向に沿って重心の位置が特定されることが望ましい。こうした重心の位置は、例えばCAD（コンピュータ支援設計）システムなどによって比較的に簡単に導き出されることができる。したがって、重心の位置を基準に中立軸の位置を特定することができれば非常に都合がよい。こうして断面ごとに特定された中立軸の位置は、隣接する断面同士の間で次々に連結されていく。その結果、長尺製品の全長にわたって中立軸は描き出されることができる。

【0010】

長尺材の送り量を決定するにあたって、押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法は、長尺製品の全長にわたって重心の位置を特定する重心線を取得する工程と、取得された重心線および乖離量に基づき長尺材の全長にわたって中立軸を描き出す工程と、少なくとも隣接する断面同士の間で、描き出された中立軸の長さを基準に長尺材の送り量を算出する工程とをさらに備えてもよい。

【0011】

一般に、押し通し曲げ加工機が用いられる場合、長尺製品の形状を表現する形状データに基づき幾何学的に可動型の移動量が特定されても、長尺製品は高い精度で形作られることはできない。実際の加工にあたっては、例えば、加工中の長尺材の弾塑性曲げ変形に起因する弹性回復いわゆるスプリングバックや、固定型の出口で引き起こされる剪断変形や断面変形に基づく長尺材の折れ、断面変形に基づく可動型の移動不足、固定型および可動型に対する長尺材のクリアランスに基づく可動型の移動不足などが考慮されなければならない。こうした様々な要因が考慮されて初めて精度の高い曲げ変形は実現されることができる。これらの要因を考慮するにあたって、各断面ごとに固定型の中心位置や重心の位置を基準に計算処理が実現されれば、計算処理の負担は軽減されることができる。したがって、長尺材の送り量を決定するにあたっては、長尺材の全長にわたって重心の位

置を特定する重心線が描き出されることが望まれる。描き出された重心線および前述の乖離量に基づけば、比較的に簡単に中立軸は描き出されることができる。前述のように、中立軸を基準に長尺材の送り量が決定されれば、押し通し曲げ加工機で加工される長尺製品の精度向上に大いに役立つ。特に、各断面では、固定型の中心位置と重心の位置とは一致することが望まれる。

【0012】

前述のように固定型の中心位置や重心の位置を基準に計算処理を実現するにあたって、押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法は、前記長尺製品の全長にわたって前記重心線をパラメトリック曲線で表現する工程と、重心線上で特定されるパラメトリック曲線の制御点ごとに前記断面を設定する工程とを備えてもよい。

【0013】

一般に、パラメトリック曲線では、表現しようとする曲線の曲率が大きくなるほど制御点の個数は増加し、反対に、曲線の曲率が小さくなるほど制御点の個数は減少する。したがって、こうしたパラメトリック曲線の特長を生かしつつ長尺製品の各断面が規定されれば、長尺製品の曲率が大きくなればなるほど断面の枚数は増加し、その結果、曲率の大きさに応じてきめ細かく長尺材の送り量を設定することが可能となる。こうして送り量が設定されれば、押し通し曲げ加工機で加工される長尺製品の精度向上に大いに役立つ。

【0014】

こうした押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法は、前記長尺製品の断面ごとに、押し通し曲げ加工機の固定型を基準に特定される局部座標系を設定する工程と、局部座標系に基づき押し通し曲げ加工機の可動型の位置を算出する工程と、前記長尺材の送り量に対して、算出された可動型の位置を関連付ける工程とをさらに備えてもよい。

【0015】

こうした制御データ作成方法によれば、長尺製品の断面に設定される局部座標系では、固定型から前方に延びる長尺製品が再現されることができる。この局部座標系上で長尺製品に対して可動型が仮想的に重ね合わせられると、可動型の位

置は局部座標系上で特定することができる。この可動型の位置は、固定型と可動型との間で形成される長尺製品の曲げ変形を反映したものとなる。こうして特定される可動型の位置に基づき可動型の移動量が算出されれば、可動型の理想的な移動量は得られることがある。得られた移動量に基づき押し通し曲げ加工機の制御データは作成されればよい。こうして作成された制御データが押し通し曲げ加工機に供給されれば、正確な送り量と相俟って、長尺製品の形状を正確に反映した理想的な可動型の移動を実現させることができるとなる。

【0016】

以上のような押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法は、コンピュータで実行されるソフトウェアプログラムとして構成されてもよい。こうしたソフトウェアプログラムは、例えばFD（フロッピーディスク）やCD（コンパクトディスク）、DVD（デジタルビデオディスク）といった可搬性の記録媒体を通じてコンピュータに取り込まれてもよく、LAN（構内通信網）やWAN（広域通信網）、インターネットといったネットワークを通じてコンピュータに取り込まれてもよい。

【0017】

【発明の実施の形態】

以下、添付図面を参照しつつ本発明の一実施形態を説明する。

【0018】

図1は押し通し曲げ加工機の全体構成を概略的に示す。この押し通し曲げ加工機10は、長尺材11の前進移動を案内する前後1対の型すなわち固定型12および可動型13と、固定型12および可動型13に向かって長尺材11を送り込む送り機構14とを備える。こうした押し通し曲げ加工機10では、後述されるように、長尺材11の進行方向に直交する平面内で可動型13が移動すると、長尺材11に曲げ変形（塑性変形）が引き起こされる。

【0019】

送り機構14は、例えば長尺材11の後端に接触する押し金すなわちスライダ15と、送りモータ16の回転力をスライダ15の推進力に変換するねじ軸17とを備える。送りモータ16の働きを通じてねじ軸17が順方向に回転すると、

その回転に応じてスライダ15は前進し、ねじ軸17が逆方向に回転すると、スライダ15は後退することができる。スライダ15の前進は長尺材11の前進を引き起こす。スライダ15の前進量すなわち長尺材11の送り量はねじ軸17の回転量すなわち送りモータ16の回転量に応じて決定されることがある。送りモータ16にはいわゆるサーボモータが用いられればよい。

【0020】

こうした押し通し曲げ加工機10では、中実の長尺材や中空の長尺材11が加工されることがある。中空の長尺材11は、例えばアルミニウム製の押し出し材すなわち形材や鉄製のパイプ材に代表されることがある。一般に、長尺材11ではその全長にわたって共通の断面形状が規定される。ただし、断面形状は長尺材11の全長にわたって常に一定である必要は必ずしもない。

【0021】

前述の送り機構14や固定型12はいわゆる振り子部材19に支持される。振り子部材19の円柱形外周面は、図2から明らかなように、半円筒面に沿って配置される軸受け20を通じて支持台21に支持される。こうした振り子部材19の働きによれば、長尺材11は、固定型12とともに固定型12の中心軸22回りで回転することができる。こうした回転は例えば長尺材11に捻れ変形を引き起こす際に役立つ。振り子部材19の回転は、例えばサーボモータで構成される駆動モータ23の働きを通じて実現されればよい。

【0022】

図2に示されるように、固定型12には、長尺材11の外形を象った貫通孔24が形成される。この貫通孔24によって長尺材11の前進移動は案内される。長尺材11の断面形状は、図2に示される貫通孔24から明らかなように、円形や楕円形、三角形その他の多角形といった単純な形状であってもよいばかりでなく、その他の複雑な形状であっても差し支えない。貫通孔24の形状は長尺材11の断面形状に合わせ込まれればよい。

【0023】

図2から明らかなように、中空の長尺材11が加工される場合には、固定型12に囲まれる長尺材11の中空空間には芯金すなわち中子25が差し込まれるこ

とが望ましい。周知のように、こうした押し通し曲げ加工機10では、固定型12側貫通孔24の出口付近で最も大きな曲げ応力が長尺材11に作用する。このとき、長尺材11が中空であると、貫通孔24の縁で長尺材11の断面形状が押し潰されることがある。その結果、長尺材11に対する曲げ変形の変形量に大きな誤差が生じたり長尺材11の外周面に不要な窪みが形成されたりしてしまう。長尺材11の内側から中子25が接触すれば、こうした長尺材11の押し潰しはできる限り回避されることができる。

【0024】

図1から明らかなように、中子25には、中子25を前後移動させる制御モータ26が連結される。この制御モータ26の働きによって中子25は長尺材11に対して出し入れされる。しかも、本実施形態では、固定型12の中心軸22回りで中子25を回転させる制御モータ27が中子25に連結される。この制御モータ27は、前述のように振り子部材19の回転に伴って固定型12が中心軸22回りに回転すると、この回転に応じて中子25を中心軸22回りに回転させることができる。制御モータ26、27には例えばサーボモータが用いられればよい。

【0025】

図1および図3を参照し、可動型13には、固定型12と同様に、長尺材11の外形を象った貫通孔28が形成される。この貫通孔28によって長尺材11の前進移動は案内される。この貫通孔28の形状は例えば固定型12側貫通孔24の形状に一致することが望ましい。

【0026】

可動型13は、固定型12の中心軸22の延長線に直交する移動平面内で移動することができる。可動型13の移動は、例えば上下動部材29の上下動と水平動部材30の水平動との組み合わせによって実現される。上下動部材29は、上下方向すなわち垂直方向に変位自在に水平動部材30に案内される。同時に、水平動部材30は、水平方向に変位自在に案内部材31に支持される。上下動部材29の変位は例えば上下動モータ32の働きによって実現されればよく、水平動部材30の変位は例えば水平動モータ33の働きによって実現されればよい。例

えば、上下動モータ32や水平動モータ33は、微少な回転角で回転軸の回転量を制御することができるサーボモータその他の駆動源から構成されればよい。

【0027】

しかも、この可動型13は、前述の移動平面でその位置を変えながらその姿勢を変化させることができる。こうした可動型13の姿勢変化は、垂直方向に延びる回転軸34が形成された回転部材35や、水平方向に延びる1対の揺動軸36が形成された揺動部材37の働きを通じて実現される。上下動部材29に形成された支持孔38に回転軸34が受け止められると、回転部材35は垂直軸回りで回転することができる。その一方で、回転部材35に形成される支持孔39に2つの揺動軸36が受け止められると、揺動部材37は水平軸回りで揺動することができる。回転部材35の回転や揺動部材37の揺動は、個々に、例えばサーボモータで構成される駆動モータ（図示せず）の働きによって実現されればよい。ここでは、揺動軸36の揺動中心は中心軸22の延長線上で回転軸34の回転中心に直交することが望ましい。

【0028】

図4は、以上のような押し通し曲げ加工機10が組み込まれた押し通し曲げ加工システム41の全体構成を概略的に示す。この押し通し曲げ加工システム41では、押し通し曲げ加工機10の動作はNCコントローラ42によって制御される。この制御を実現するにあたって、NCコントローラ42は、例えば図5に示されるように押し通し曲げ加工機10に対して三次元機械座標系x y zを設定する。この機械座標系x y zは、例えば固定型12の中心軸22に重なり合うz座標軸と、貫通孔24の出口が臨む1平面上で固定型12の水平方向および垂直方向をそれぞれ規定するx座標軸およびy座標軸とを備える。

【0029】

可動型13の移動平面HVは、機械座標系x y zのxy平面に平行な姿勢に保持されることが望ましい。こうした移動平面HVの設定によれば、可動型13の位置は、機械座標系x y zに従って指定されるx座標値やy座標値によって簡単に特定することができる。このとき、可動型13のz座標値は、いわゆるアプローチ距離すなわち固定型12および可動型13間の距離に基づき特定されれば

よい。このアプローチ距離は可動型13の移動に拘わらず一定に保持される。

【0030】

例えば可動型13の移動平面HVと中心軸22の延長線（機械座標系xyzのz座標軸）との交点は可動型13の基準位置に設定設定されることがある。この基準位置に可動型13が位置決めされると、2つの貫通孔24、28を相次いで通過する長尺材11には移動平面HVに沿った可動型13の拘束力は加えられない。すなわち、真っ直ぐな長尺材11は直進し、このとき長尺材11にはいかなる曲げ変形も引き起こされない。こうして可動型13の基準位置が特定されると、可動型13の姿勢は、例えば機械座標系xyzに従って指定されるy軸（V軸）回り回転角Bやx軸（H軸）回り回転角Aによって特定されることがある。

【0031】

再び図4を参照し、NCコントローラ42には、エンジニアリングワークステーション（EWS）やパーソナルコンピュータ（パソコン）といったコンピュータ装置43で算出されたNC加工プログラムが供給される。このNC加工プログラムには、例えば長尺材11の送り位置すなわち送り量ごとに関連付けられた可動型13の位置や姿勢といった制御データが規定される。前述の機械座標系xyzに従って可動型13のx座標値やy座標値が指定されると、NCコントローラ42は、そういうx座標値やy座標値を確立する水平動モータ33や上下動モータ32の回転量を規定する駆動指令値を押し通し曲げ加工機10に向けて出力する。機械座標系xyzに従って可動型13のy軸回り回転角Bやx軸回り回転角Aが指定されると、NCコントローラ42は、これら回転角を確立する回転部材35や揺動部材37の回転を引き起こす駆動モータの駆動指令値を押し通し曲げ加工機10に向けて出力する。

【0032】

コンピュータ装置43には、本発明に係る押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法を実現するNC加工プログラム作成ソフトウェアが組み込まれる。このNC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば、コンピュータ支援設計（CAD）システムを実現するCADソフトウェアの1モジュール（いわゆるアドオンソフトウェア）として機能することができる。こうしてCADソフトウェアに組み

入れられれば、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、制御データ作成方法を実現するにあたって、CADソフトウェアに組み込まれた既存の機能を流用することが可能となる。ただし、NC加工プログラム作成ソフトウェアはCADソフトウェアに組み入れられる必要は必ずしもなく、必要とされる全ての機能をNC加工プログラム作成ソフトウェア単独で備えていてもよい。NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えばFD（フロッピーディスク）44やCD（コンパクトディスク）45、DVD（デジタルビデオディスク）、その他の可搬性記録媒体からコンピュータ装置43に取り込まれてもよく、無線や有線を問わずネットワークを通じてコンピュータ装置43に取り入れられてもよい。

【0033】

本発明に係る押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法を実現するにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えばLAN（構内通信網）やWAN（広域通信網）、インターネットといったネットワーク46を通じて長尺製品の形状データを取得する。取得した形状データを用いて、NC加工プログラム作成ソフトウェアは前述のようなNC加工プログラムを作成する。

【0034】

形状データは、例えばサーバコンピュータ47に構築される製品データベースから取り込まれればよい。製品データベースには、例えばCAD端末48上で設計された製品のCADデータが格納されればよい。こうしたCADデータは、前述と同様に、例えばFD（フロッピーディスク）やCD（コンパクトディスク）、DVD（デジタルビデオディスク）、その他の可搬性記録媒体から製品データベースに取り込まれてもよく、無線や有線を問わずネットワーク49を通じて製品データベースに取り入れられてもよい。

【0035】

いま、例えば図6に示されるように、均一断面の形材に曲げ変形が施されて形成される長尺製品51が設計された場面を想定する。CADシステム上で設計された長尺製品51はCADデータとして製品データベースに格納される。こうしたCADデータには、单一の全体座標系XYZに従って長尺製品51の形状を表現する形状データが少なくとも含まれる。形状データには例えばワイヤフレーム

モデルやサーフェスモデル、ソリッドモデルといった表現方法が用いられればよい。形状データは、単一のデータ構造で長尺製品51の断面形状とその断面形状に関連付けられる長尺製品51の曲がり具合とを特定してもよく、そういった断面形状および曲がり具合を個別のデータ構造で特定してもよい。

【0036】

操作者は、まず、コンピュータ装置43上でNC加工プログラム作成ソフトウェアを立ち上げる。NC加工プログラム作成ソフトウェアは、操作者の入力操作に基づき製品データベースから長尺製品51の形状データを取り込む。入力操作には例えばキーボードやマウスが用いられればよい。取り込まれた形状データに基づき、コンピュータ装置43の画面上には長尺製品51の三次元像が再現されることができる。この再現にあたっては、例えばCADソフトウェアの画像処理機能が用いられてもよい。

【0037】

こうして長尺製品51の三次元形状が確認されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、固定型12の貫通孔24を通過する長尺材11の送り位置Wを決定する。送り位置Wは、例えば押し通し曲げ加工機10に長尺材11がセットされる際に確立されるスライダ15の最後退位置すなわち加工前の待機位置を基準に規定されればよい。こうした基準で送り位置Wが設定されると、スライダ15が前進して長尺材11を送り出すにつれて送り位置Wのz座標値はマイナス側に減少していく。このような送り位置Wは、後述されるように、長尺製品51の長手方向に延びる中立軸に基づき決定される。

【0038】

送り位置Wが決定されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、各送り位置Wごとに可動型13の位置や姿勢を特定する。可動型13の位置は例えば機械座標系x y zのx座標値やy座標値に基づき規定されればよい。その一方で、可動型13の姿勢は例えば機械座標系x y zのy軸回り回転角Bやx軸回り回転角Aに基づき規定されればよい。これらのx座標値およびy座標値やy軸回り回転角Bおよびx軸回り回転角Aによって制御データは作成されることができる。こうした制御データによれば、スライダ15の前進速度すなわち長尺材11の送

り速度が決定されると、可動型13のx軸方向移動速度やy軸方向移動速度、y軸回り回転速度、x軸回り回転速度は決定されることができる。決定された速度に従って可動型13の位置や姿勢が変化する限り、各送り位置Wごとに制御データで指定される位置や姿勢は確実に確立されることができる。

【0039】

制御データにNCプログラムヘッダやNCプログラムフッタの記述が追加されると、例えば図7に示されるようにNC加工プログラムは完成する。完成したNC加工プログラムは最終的にNCコントローラ42に供給される。NCコントローラ42は、NC加工プログラムに従って押し通し曲げ加工機10を作動させる。図7に示されるNC加工プログラムに従えば、長尺材11は一定の送り速度 $P = 6000 \text{ mm/分}$ で固定型12および可動型13を通り抜ける。例えば送り位置 $W = -1424.000 \text{ mm}$ が確立されると、可動型13は、前述の基準位置すなわち移動平面HVの原点位置からx座標値 $X = 0.000 \text{ mm}$ およびy座標値 $Y = 0.446 \text{ mm}$ で特定される座標位置に移動する。このとき、可動型13の姿勢は、y軸回り回転角 $B = 0.000 \text{ 度}$ およびx軸回り回転角 $A = 0.159 \text{ 度}$ で特定される。続いて長尺材11が送り位置 $W = -1504.072 \text{ mm}$ に到達すると、可動型13は、x座標値 $X = 0.000 \text{ mm}$ およびy座標値 $Y = 4.409 \text{ mm}$ で特定される座標位置に移動する。このとき、可動型13の姿勢は、y軸回り回転角 $B = 0.000 \text{ 度}$ およびx軸回り回転角 $A = 3.157 \text{ 度}$ で規定される姿勢に変化する。こうして各送り位置Wを通過するたびに、可動型13は、x座標値Xやy座標値Yで規定される位置に移動しながら、y軸回り回転角Bやx軸回り回転角Aで規定される姿勢に変化する。隣接する送り位置W同士の間では、x座標値Xおよびy座標値Yやy軸回り回転角Bやx軸回り回転角Aは例えば等速で変化すればよい。

【0040】

送り位置Wを決定するにあたって、NC加工プログラムは長尺製品51の重心線を取得する。この重心線は、長尺製品51の全長にわたって各断面で特定される重心の位置を特定する。この重心線を特定するにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図8および図9に示されるように、長尺製品51

の断面形状52を表現する二次元データと、断面形状52の各頂点に対応する稜線を表現する三次元データとを利用する。ただし、各稜線に断面形状52の各頂点を対応させるにあたって、各頂点に形成される角取りは無視される。すなわち、稜線は、断面形状52の作図過程で利用される角取り以前の頂点によって描き出される。

【0041】

詳述すると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、まず、二次元データで特定される断面形状52の各頂点と、三次元データで特定される稜線との対応関係を取得する。この取得には例えばGUI（グラフィックユーザインターフェース）が用いられればよい。すなわち、操作者は、図9に示されるように、コンピュータ装置43の画面上に描き出された稜線の三次元像に基づき第1および第2ガイド線53a、53bを指定するとともに、同様に図8に示されるように、画面上に描き出された断面形状52に基づき例えば第1および第2ガイド点54a、54bを指定する。ここでは、指定の順番に従って、第1ガイド線53aと第1ガイド点54aとが相互に関連付けられ、第2ガイド線53bと第2ガイド点54bとが相互に関連付けられる。こうした指定には例えばマウス操作が用いられればよい。

【0042】

こうして二次元データと三次元データとが関連付けられると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、断面に沿って2つのガイド点54a、54bと重心55との位置関係を取得する。この取得には例えばGUIが用いられればよい。すなわち、操作者は、図8に示されるように、コンピュータ装置43の画面上に描き出される長尺製品51の断面形状52にx y座標系を重ね合わせればよい。こうしてx y座標系が設定されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、x y座標系に従って第1および第2ガイド点54a、54bのx座標値およびy座標値や重心55のx座標値およびy座標値を算出する。ただし、図8に示されるようにx y座標系の座標原点が重心55に重ね合わせられれば、重心55のx座標値やy座標値は算出される必要はなくなる。ここでは、2つのガイド点54a、54bに対する重心55の相対的な位置関係が導き出されれば十分である。

【0043】

続いてNC加工プログラム作成ソフトウェアは、図10に示されるように、三次元データで規定される2つの稜線すなわち第1および第2ガイド線53a、53bに対して複数の切断平面57a～57fを規定する。こうした切断平面57a～57fの設定にあたっては、第1および第2ガイド線53a、53bは各自同数の部分線に等分割されればよい。各切断平面57a～57fは、部分線の分割点58a～58fで第1および第2ガイド線53a、53bの接線に直交する。各切断平面57a～57fでは、第1ガイド線53aと切断平面57a～57fとが交差する位置で第1ガイド点54aは特定されることができ、第2ガイド線53bと切断平面57a～57fとが交差する位置で第2ガイド点54bは特定されることができる。

【0044】

こうして各切断平面57a～57f上で第1および第2ガイド点54a、54bの位置が特定されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、前述のように2つのガイド点54a、54bと重心55との位置関係に基づき、切断平面57a～57f上で重心55の位置を特定する。こうして算出された重心55が順番に連結されていくと、例えば図11に示されるように、重心線59は描き出されることができる。

【0045】

重心55同士を順番に結ぶにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えばパラメトリック曲線で表現される第1ガイド線53aを参照すればよい。NC加工プログラム作成ソフトウェアは、まず、各切断平面57a～57f上で第1ガイド線53aの方向ベクトルを特定する。こうした方向ベクトルは重心55の位置に平行移動させられる。その結果、隣接する2枚の切断平面57a～57f同士の間では始点ベクトルおよび終点ベクトルが特定される。こうして特定された始点ベクトルおよび終点ベクトルの間に第1ガイド線53aと同一次数のパラメトリック曲線は描き出される。パラメトリック曲線は始点ベクトルから終点ベクトルに向かって等変化率で曲率を変化させることができる。こうしたパラメトリック曲線が次々に描き出されていく結果、滑らかで精度の高い重心線

59は得られる。その他、こうして得られる重心線59の精度を高めるには、重心55同士の間隔すなわち切断平面57a～57f同士の間隔は狭められることが望ましい。重心線59は長尺製品51の曲がり具合を表現する。

【0046】

こうした重心線59は例えばベジエ曲線やBスプライン曲線、NURBS（非一様有理Bスプライン）曲線といったパラメトリック曲線で表現されることができる。こうした表現方法では、例えば図12に示されるように、曲線61の曲がり具合は複数の制御点62、63によって規定されることができる。こういった制御点62、63には、表現される曲線61上で座標値を与えるノット62が必ず含まれる。ノット62の配置は、隣接するノット62間を結ぶ直線64と、表現される曲線61との乖離すなわちトレランスTOLに基づき決定される。トレランスTOLが一定に保持される結果、曲率の大きな曲線61部分ではノット62の間隔は狭められ、反対に曲率の小さな曲線61部分ではノット62の間隔は広げられる。しかも、トレランスTOLが大きくなればノット62の間隔は広げられ、トレランスTOLが小さくなればノット62の間隔は狭められる。重心線59では、隣接するノット62の間で曲線61の長さは測定される。測定された長さに基づきノット62の位置は次々に決定されていく。

【0047】

こうして重心線59に沿ってノット62の位置が決定されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図13に示されるように、長尺製品51の三次元形状を特定する全体座標系XYZに、固定型12を基準に特定される局部座標系すなわち機械座標系xyzを規定する。こうした機械座標系xyzは、前述のように重心線59上で特定されたノット62ごとに規定される断面65a～65fを基準に設定されればよい。

【0048】

各断面65a～65fを特定するにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図14に示されるように、各ノット62ごとに重心線59に対して接線ベクトル66を算出する。各ノット62では、この接線ベクトル66が直交する切断平面67が特定されることができる。この切断平面67に描き出さ

れる長尺製品51の断面形状によって各断面65a～65fは特定されることができる。こうしてパラメトリック曲線で表現される重心線59に従って各断面65a～65fが特定されると、長尺製品51の曲率が大きくなればなるほど断面65a～65fの枚数は増加し、きめ細かく可動型13の移動を制御することが可能となる。しかも、トレランスTOLの大きさを意図的に変更すれば、長尺製品51に要求される寸法精度に応じて断面65a～65fの枚数は意図的に変更されることが可能となる。

【0049】

各切断平面67に長尺製品51の断面形状を描き出すにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、固定型12の貫通孔24と機械座標系xyzとの位置関係を取得する。この取得には例えばGUIが用いられればよい。すなわち、操作者は、例えば図15に示されるように、コンピュータ装置43の画面上に描き出された長尺製品51の断面形状に対して機械座標系xyzを位置合わせすればよい。このとき、機械座標系xyzのx座標軸やy座標軸の向きは、固定型12に形成される貫通孔24の形状すなわち中心軸22回りの向きに応じて設定される。z座標軸の向きは固定型12の中心軸22に一致する。固定型12の中心軸22は、例えば長尺製品51の断面形状で特定される重心Gに一致する。

【0050】

各断面65a～65fごとに機械座標系xyzが設定されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図16に示されるように、重心線59に基づき可動型13の位置や姿勢を特定する。この特定にあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、まず、機械座標系xyz上で固定型12および可動型13の間のアプローチ距離Lを特定する。このアプローチ距離Lは、固定型12側貫通孔24の出口と、基準位置に位置決めされた可動型13との間で固定型12の中心軸22方向に沿って測定される。こうしたアプローチ距離Lは、例えば操作者の入力操作などを通じて予めNC加工プログラム作成ソフトウェアに取り込まれればよい。

【0051】

特定されたアプローチ距離Lに基づき機械座標系xyz上には可動型13の移

動平面HVが規定される。この移動平面HVを規定するにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、アプローチ距離Lに基づき機械座標系x y z上のz座標値を規定すればよい。その結果、機械座標系x y zのxy平面はz座標軸に沿ってアプローチ距離Lで平行移動させられる。こうして移動平面HVが規定されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、移動平面HVと重心線59との交差点68でx座標値やy座標値を算出する。算出されたx座標値やy座標値によって可動型13の幾何的位置は特定されることができる。こうして特定された可動型13の幾何的位置には、単純に、形状データで特定される長尺製品51の三次元形状が反映される。

【0052】

このように機械座標系x y zに従って可動型13のx座標値やy座標値を取得するにあたっては、長尺製品51の三次元像が機械座標系x y zのyz平面やxz平面に投影されればよい。例えば図17に示されるように、長尺製品51の三次元像が機械座標系x y zのyz平面に投影されると、投影された三次元像と移動平面HVとの交差に基づき可動型13のy座標値は特定されることができる。このとき、移動平面HV上で長尺製品51の接線方向69が特定されれば、可動型13のx軸回り回転角Aが導き出されることができる。図18に示されるように、長尺製品51の三次元像が機械座標系x y zのxz平面に投影されると、同様に、投影された三次元像と移動平面HVとの交差に基づき可動型13のx座標値は特定されることができる。同時に、移動平面HV上で長尺製品51の接線方向70が特定されれば、可動型13のy軸回り回転角Bが導き出されることができる。

【0053】

こうして各断面65a～65fごとに可動型13の位置や姿勢が特定されると、例えば図19に示されるように、隣接する断面65a、65bの間では中立軸71が描き出される。こうした中立軸71を描き出すにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、各断面65a、65bに沿って重心線59すなわち重心55から中立軸71までの乖離量nを算出する。乖離量nの算出工程の詳細は後述される。NC加工プログラム作成ソフトウェアは、算出された乖離量nと

重心線59に基づき中立軸71を描き出す。

【0054】

重心線59を基準に中立軸71を描き出すにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、各断面65a、65b上で重心線59の方向ベクトルを特定する。こうした方向ベクトルは断面65a、65bに沿って乖離量 α で平行移動させられる。その結果、隣接する2枚の断面65a、65b同士の間では始点ベクトルおよび終点ベクトルが特定される。こうして特定された始点ベクトルおよび終点ベクトルの間に重心線59と同一次数のパラメトリック曲線が描き出される。パラメトリック曲線は始点ベクトルから終点ベクトルに向かって等変化率で曲率を変化させることができる。こうしたパラメトリック曲線によって中立軸71は表現される。こうした処理が全ての断面65a～65fの間で実現されると、長尺材11の全長にわたって中立軸71は描き出されることができる。

【0055】

隣接する断面65a、65b同士の間では長尺材11の送り量は中立軸の長さS1によって表現されることがある。こうした中立軸71の長さS1を基準に長尺材11の送り位置Wは決定される。言い換えれば、重心線59の長さを基準に特定された各断面65a～65fの位置、すなわち、重心線59に沿って特定される各ノット62の位置は中立軸71の長さS1に基づき補正される。ここでは、重心線59の長さS2に中立軸71の長さS1が代入された後、各断面65a～65fの位置が特定されればよい。

【0056】

一般に、押し通し曲げ加工機10では、例えば図20に示されるように、固定型12から送り出される長尺材11に可動型13で曲げ加工が施されると、送りの反力によって長尺材11には軸方向圧縮力Pcが加えられてしまう。こうした軸方向圧縮力Pcは長尺材11の長さに変動を引き起こす。こうした長さの変動は曲げの曲率1/Rすなわち曲率半径Rの大きさに応じて変化する。その一方で、長尺材11の曲がり具合すなわち曲率1/Rの大きさに拘わらず中立軸71では軸方向に歪みは生じない。したがって、加工前と加工後とで中立軸71の長さS1は変化しない。こうした中立軸71を基準に特定される各送り位置Wに可動

型13のx座標値やy座標値、y軸回り回転角B、x軸回り回転角Aが関連付けられると、精度の高い長尺製品51が得られることがある。

【0057】

しかも、前述のように、可動型13の幾何的位置は、押し通し曲げ加工機10の固定型12を基準に特定される機械座標系x y zすなわち局部座標系に従って決定される。局部座標系は、長尺製品51の長手方向に規定される送り位置が変化するたびに規定し直される。したがって、固定型12と可動型13との間に形成される長尺製品51の曲げ変形が必ず盛り込まれた上で可動型13のx座標値やy座標値は特定される。

【0058】

ここで、乖離量 η の算出方法を詳述する。この乖離量 η は、以下に示されるとおり、各断面65a～65fごとに特定される長尺製品51の曲率 $1/R$ に基づき導き出されることがある。いま、例えば図20に示されるように、可動型13で長尺材11に対して曲げ加工が施されると、可動型13には曲げ変形の反力で曲率半径方向に荷重Fが作用する。このとき、固定型12側貫通孔24の出口では長尺材11内で軸方向に軸方向圧縮力 P_c が特定されると、

【数1】

$$P_c = Fz = F \tan \phi = \frac{M}{L} \tan \phi$$

は得られる。ここで、軸方向圧縮力 P_c は、固定型12側貫通孔24の出口で特定される長尺材11の公称応力分布 $\sigma(h)$ の総和に等しい。したがって、例えば固定型12側貫通孔24の出口で曲率 $1/R$ が特定されると、図21から明らかにのように、

【数2】

$$P_c = \int_{h1}^{h2} \sigma(h) dA$$

は得られる。ただし、変数 h は、曲率半径方向に測定される中立軸71からの距離を示し、係数Aは、長尺製品51すなわち長尺材11の断面積を示す。このとき、曲げモーメントMは、

【数3】

$$M = \int_{h1}^{h2} \sigma(h) h dA$$

によって表現されることから、式【数1】に式【数2】および式【数3】が代入されると、

【数4】

$$\int_{h1}^{h2} \sigma(h) dA = \frac{\int_{h1}^{h2} \sigma(h) h dA}{L} \tan \phi$$

は得られる。この式【数4】が整理されると、

【数5】

$$\int_{h1}^{h2} \sigma(h) \left(1 - \frac{h}{L} \tan \phi\right) dA = 0$$

は導き出される。

【0059】

前述の曲げモーメントMを特定するにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、長尺製品51すなわち加工中の長尺材11の断面に沿って特定される公称応力分布 $\sigma(h)$ および公称歪み分布 $e(h)$ を利用する。図21から明らかなように、公称歪み分布 $e(h)$ は、長尺製品51すなわち長尺材11の断面上で曲率半径方向に沿って直線的に変化する。したがって、公称歪み分布 $e(h)$ は、断面上で特定される重心55および中立軸71の位置に基づき幾何学的に導き出されることができる。すなわち、曲率半径Rで重心線59が描かれ、断面上で曲率半径方向に沿って重心55から中立軸71までに乖離量 η が特定されると、公称歪み分布 $e(h)$ は、

【数6】

$$e(h) = \frac{h}{R + \eta}$$

によって表現されることができる。

【0060】

その一方で、こうして特定された公称歪み分布 $e(h)$ によれば、公称応力分布 $\sigma(h)$ は、

【数7】

$$\sigma(h) = C3 \cdot e(h)^3 + C2 \cdot e(h)^2 + C1 \cdot e(h) + C0$$

によって表現することができる。式【数7】中、係数 $C3, C2, C1, C0$ は、例えば図22に示されるように、引っ張り試験で描き出される応力歪み曲線(S-S曲線)73に基づき決定される。すなわち、式【数7】の多項式によれば、応力歪み曲線73に対する近似曲線74は導き出される。式【数7】に示される多項式は、例えば、引っ張り試験で得られた応力歪み曲線73の最大強度点75や降伏点76、両者の中間点77といった3点によって簡単に特定されることができる。

【0061】

NC加工プログラム作成ソフトウェアは、式【数5】に従って数値積分を実施する。この数値積分の実施にあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、前述の式【数5】に、式【数6】および式【数7】で表現される曲率 $1/R$ と乖離量 η との関係を代入する。こうして式【数6】および式【数7】が式【数5】に代入された上で数値積分および収束計算が実施されると、特定された断面上で重心55から中立軸71までの乖離量 η は算出されることがある。

【0062】

その他、中立軸71を特定するにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図23に示されるように、実測データに基づき乖離量 η を導き出してもよい。この実測データによれば、

【数8】

$$\eta = \alpha H = (K1 \cdot \tan \phi) H = (K1 \cdot \tan \phi)(h2 - h1)$$

に従って乖離量 η は算出されることがある。ここで、係数 α は、各断面で曲率半径方向に測定される長尺材11の高さ H ($= h2 - h1$) に対する乖離量 η の比率すなわち移動率を表す。長尺材11の高さ H に移動率 α が掛け合わせられる

と、中立軸71の移動量 η は算出される。移動率 α を特定するにあたっては、実測データに基づき算出される比例係数K1が用いられればよい。

【0063】

比例係数K1を取得するにあたっては、様々な断面形状や材質、大きさで特定される長尺材11が実際に押し通し曲げ加工機10で加工されればよい。このとき、加工中の可動型13の傾斜角 ϕ や変形後の長尺材11の長さは実測される。こうして実測された可動型13の傾斜角 ϕ に対して中立軸71の移動率 α がプロットされると、例えば図23に示される実測データは得られることができる。ここでは、2種類のアルミニウム材（JIS6063-T1およびJIS6063-T5）に対して傾斜角 ϕ は実測された。実測にあたって、各アルミニウム材ごとに断面形状や大きさは変更された。しかも、固定型12および可動型13の間で4通りのアプローチ距離 $L = 50\text{ mm}, 60\text{ mm}, 70\text{ mm}, 90\text{ mm}$ が設定された。この実測データによれば、長尺材11の断面形状や材料特性の違いに拘わらず、乖離量 η を算出するにあたって同一の係数K1が用いられることが明らかなとされる。

【0064】

さらに、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、様々な要因を考慮して前述の幾何的位置に修正を加え、設計どおりに精度の高い長尺製品51を生み出す可動型13の実加工位置を導き出す。こうした実加工位置を導き出すにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図24に示されるように、長尺材11の弾性曲げ復元力すなわちスプリングバックを引き起こす弾塑性曲げ変形量を特定する。

【0065】

図24から明らかなように、こうした弾塑性曲げ変形量を特定するにあたって、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、まず、形状データで特定される加工後の長尺製品51の製品曲率 $1/R_b$ を取得する。ここで、 R_b は曲率半径を示す。この製品曲率 $1/R_b$ は、前述のように機械座標系x y z上で特定された可動型13の幾何的位置に基づき算出されればよい。すなわち、図24で示される座標系は、機械座標系x y zの座標原点と可動型13の幾何的位置とを含む1平

面に沿って規定される。ここでは、製品曲率 $1/R_b$ は、固定型 12 側貫通孔 24 の出口と可動型 13との間に測定される平均曲率によって代表される。

【0066】

続いて、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、製品曲率 $1/R_b$ に基づき長尺材 11 に加えられる曲げモーメントを算出する。曲げモーメントには、固定型 12 側貫通孔 24 の出口と可動型 13との間に特定される曲げモーメント分布が用いられればよい。ここでは、こうした曲げモーメントに、固定型 12 側貫通孔 24 の出口から可動型 13までの平均曲げモーメントが用いられる。こういった平均曲げモーメントには、例えば図 24 から明らかなように、固定型 12 側貫通孔 24 の出口で算出される最大曲げモーメント M の 2 分の 1 の値が用いられればよい。最大曲げモーメント M は前述の式【数 3】に基づき導き出されることができる。その際、前述のように算出された乖離量 ε や式【数 6】および式【数 7】などが参照されればよい。

【0067】

算出された最大曲げモーメント M に基づき、NC加工プログラム作成ソフトウェアは弾塑性曲げ変形量を算出する。弾塑性曲げ変形量は、例えば次式に従って算出されることができる。

【0068】

【数 9】

$$\frac{1}{R_c} = \frac{M}{2EI} + \frac{1}{R_b}$$

この式【数 9】によれば、弾塑性曲げ変形量は、形状データで特定される加工後の長尺製品 51 の製品曲率 $1/R_b$ を実現する際に必要とされる加工中の実曲率 $1/R_c$ すなわち実曲率半径 R_c によって表現される。ここで、係数 E は長尺材 11 のヤング率（縦弾性係数）を示し、係数 I は長尺材 11 の断面二次モーメントを示す。

【0069】

こういったヤング率 E や断面二次モーメント I は操作者の入力操作に基づき予め NC加工プログラム作成ソフトウェアに取り込まれていればよい。このとき、

断面二次モーメント I は、前述のように長尺材 11 の断面形状に重ね合わせられた機械座標系 $x y z$ を基準に算出されてもよい。指定された機械座標系 $x y z$ に従って x 軸回りの断面二次モーメント I_x や y 軸回りの断面二次モーメント I_y 、断面相乗モーメント J_{xy} が算出されると、次式に従って、曲げ方向を規定する従法線ベクトル b 回りで断面二次モーメント I_b は算出されることができる。

【0070】

【数10】

$$I_b = I_x \cos^2 \theta_{b-x} + I_y \sin^2 \theta_{b-x} + J_{xy} \sin 2\theta_{b-x}$$

ただし、 θ_{b-x} は、機械座標系 $x y z$ の x 座標軸と従法線ベクトル b との間で反時計回りに特定される角度を示す。ここで、断面二次モーメント I_x 、 I_y および断面相乗モーメント J_{xy} は、

【数11】

$$I_x = \int_A x^2 dA$$

$$I_y = \int_A y^2 dA$$

$$J_{xy} = \int_A xy dA$$

によって算出されることがある。こうして算出される断面二次モーメント I_b によれば、長尺材 11 の各断面ごとに曲げ方向に応じて適切な断面二次モーメント I は特定されることがある。

【0071】

実曲率 $1/R_c$ が特定されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、実曲率 $1/R_c$ で描き直される重心線 81 に基づき可動型 13 の実加工位置 82 を特定する。この実加工位置 82 は、機械座標系 $x y z$ に従って x 座標値や y 座標値で表現されてもよく、重心線 59 に基づく幾何的位置 83 との差分値によって表現されてもよい。

【0072】

一般に、アルミニウム材を始めとする長尺材 11 は弾性変形を経て塑性変形に

至る。可動型13から曲げ変形が加えられても、塑性変形に至る歪みが長尺材11に生じなければ、長尺材11が可動型13から解放されると同時に弾性復元力いわゆるスプリングバックに応じて加工後の長尺製品51に形状誤差が生じてしまう。前述のように導き出された弾塑性曲げ変形量に応じて可動型13の実加工位置が特定されれば、そういった弾性復元力いわゆるスプリングバックに起因する長尺製品51の形状誤差は十分に解消されることができる。特に、そういった弾塑性曲げ変形量は最大曲げモーメントMに基づき幾何学的に算出されることから、実測データの収集といった手間をできる限り省くことが可能となる。

【0073】

以上のような弾塑性曲げ変形量に加えて、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図25に示されるように、固定型12側貫通孔24の出口で長尺材11の出口回り折れ角量θを特定してもよい。こういった出口回り折れ角量θは、貫通孔24の出口で生じる弾性折れ変形や塑性折れ変形といった剪断変形や断面変形すなわち窪み84によって引き起こされる。出口回り折れ角量θが特定されると、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、機械座標系xyzに従って貫通孔24の出口回りで重心線59を回転させる。重心線59は、機械座標系xyzの座標原点と可動型13の幾何的位置とを含む1平面に沿って出口回り折れ角量θで回転すればよい。NC加工プログラム作成ソフトウェアは、回転した重心線59と移動平面HVとの交点に基づき可動型13の実加工位置85を特定する。この実加工位置85は、機械座標系xyzに従ってx座標値やy座標値で表現されてもよく、重心線59に基づく幾何的位置との差分値によって表現されてもよい。

【0074】

特に、中空の長尺材11では、固定型12および可動型13の間で曲げ変形が引き起こされる際に、固定型12側貫通孔24の出口で長尺材11に大きな剪断力が作用する。こういった剪断力は固定型12側貫通孔24の出口で弾性折れ変形や塑性折れ変形といった剪断変形を引き起こす。しかも、固定型12側貫通孔24の出口では長尺材11に断面変形すなわち窪み84が生じてしまう。こうした窪み84によれば、固定型12側貫通孔24の出口で折れ変形は引き起こされ

る。これら剪断変形や断面変形に起因する折れ変形が引き起こされる結果、固定型12および可動型13の間では形状データに基づく幾何的な位置関係どおりに十分な曲げ変形は引き起こされることはできない。長尺材11が可動型13から解放されると同時に折れ変形に応じて加工後の長尺製品51に形状誤差が生じてしまう。前述のように導き出された出口回り折れ角量θに応じて可動型13の実加工位置85が特定されれば、そういった出口回りの折れ角に起因する長尺製品51の形状誤差は十分に解消されることができる。

【0075】

ここで、出口回り折れ角量θは、例えば図26に示されるように、実測データに基づき特定されればよい。この実測データによれば、

【数12】

$$\theta = K2 \frac{M}{EI}$$

に従って出口回り折れ角量θ[°]は算出されることができる。ここで、係数K2は、実測データに基づき算出される比例係数を示す。

【0076】

こうした実測データを取得するにあたっては、様々な断面形状や材質、大きさで特定される長尺材11が実際に押し通し曲げ加工機10で加工されればよい。このとき、固定型12および可動型13の間で長尺材11の形状は実測される。こうした実測によって曲げ変形の曲率は明らかとされる。例えば図25から明らかなように、曲げ変形の曲率半径Rdを導き出すにあたって、少なくとも3点の計測点86が選択されればよい。

【0077】

こうして固定型12および可動型13の間で長尺材11の曲げ変形を表現する曲線87が特定されると、固定型12側貫通孔24の出口で曲線87に対する接線88が描き出される。この接線88と機械座標系xyzのz座標軸との角度によって出口回り折れ角量θは特定されることができる。こうして実測された出口回り折れ角量θが係数M/EIに対してプロットされると、図26に示される実測データは得られることができる。ここでは、3種類のアルミニウム材(JIS

6063-O、JIS6063-T1およびJIS6063-T5)に対して出口回り折れ角量 θ が実測された。実測にあたって、固定型12および可動型13の間で3通りのアプローチ距離 $L = 60\text{ mm}, 90\text{ mm}, 133\text{ mm}$ が設定された。この実測データによれば、長尺材11の断面形状や材料特性の違いに拘わらず、出口回り折れ角量 θ を算出するにあたって同一の係数 K_2 が用いられることができることが明らかとされる。

【0078】

同様に、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図27に示されるように、固定型12側貫通孔24の出口で長尺材11の断面変形すなわち窪み84に起因する断面変形量 d_1 を同時に特定してもよい。特定された断面変形量 d_1 は、曲率半径方向すなわち曲げ方向に沿って前述の幾何的位置に加えられればよい。こうして幾何的位置に断面変形量 d_1 が加えられると、可動型13の実加工位置は特定されることができる。この実加工位置は、前述と同様に、機械座標系 $x y z$ に従って x 座標値や y 座標値で表現されてもよく、重心線59に基づく幾何的位置との差分値によって表現されてもよい。

【0079】

特に、中空の長尺材11では、固定型12および可動型13の間で曲げ変形が引き起こされる際に、固定型12側貫通孔24の出口で断面変形が生じてしまう。こうした断面変形には、前述の窪み84のほか、曲率半径方向に沿った断面の潰れなどが含まれる。こうした断面変形が引き起こされている間に可動型13が移動しても、長尺材11には十分な塑性曲げ変形は生じることはない。したがって、固定型12および可動型13の間では形状データに基づく幾何的な位置関係どおりに十分な曲げ変形は引き起こされることはできず、加工後の長尺製品51に形状誤差が生じてしまう。前述のように導き出された断面変形量 d_1 に応じて可動型13の実加工位置が特定されれば、そういった断面変形に起因する長尺製品51の形状誤差は十分に解消されることができる。

【0080】

ここで、断面変形量 d_1 は、例えば図28に示されるように、実測データに基づき特定されればよい。この実測データによれば、

【数13】

$$d_1 = K_3 \cdot F = K_3 \frac{M}{L}$$

に従って断面変形量 d_1 [mm] は算出されることがある。ここで、係数 K_3 は、実測データに基づき算出される比例係数を示す。

【0081】

こうした実測データを取得するにあたっては、様々な断面形状や材質、大きさで特定される長尺材11が実際に押し通し曲げ加工機10で加工されればよい。このとき、固定型12側貫通孔24の出口で長尺材11の断面形状は実測される。こうして実測された断面変形量 d_1 が荷重 F に対してプロットされると、図28に示される実測データは得られることがある。ここでは、2種類のアルミニウム材 (JIS6063-T1およびJIS6063-T5) に対して断面変形量 d_1 は実測された。実測にあたって、固定型12および可動型13の間で3通りのアプローチ距離 $L = 60\text{ mm}, 90\text{ mm}, 133\text{ mm}$ が設定された。この実測データによれば、長尺材11の断面形状や材料特性の違いに拘わらず、断面変形量 d_1 を算出するにあたって同一の係数 K_3 が用いられることが明らかとされる。

【0082】

さらに、NC加工プログラム作成ソフトウェアは、例えば図29に示されるように、固定型12および可動型13に対する長尺材11のクリアランス量 d_2 すなわちガタに起因するクリアランス量を特定してもよい。特定されたクリアランス量 d_2 は、曲率半径方向すなわち曲げ方向に沿って前述の幾何的位置に加えられればよい。こうして幾何的位置にクリアランス量 d_2 が加えられると、可動型13の実加工位置は特定されることがある。この実加工位置は、前述と同様に、機械座標系 $x y z$ に従って x 座標値や y 座標値で表現されてもよく、重心線59に基づく幾何的位置との差分値によって表現されてもよい。

【0083】

クリアランス量 d_2 [mm] は実測値に基づき特定されればよい。実測値を取得するにあたっては、様々な断面形状や材質、大きさで特定される長尺材11が

実際に押し通し曲げ加工機10で加工されればよい。このとき、可動型13が移動し始めてから、長尺材11が固定型12側貫通孔24に接触するまでに可動型13の移動距離は測定される。こうして測定された移動距離によってクリアランス量d2は特定されることができる。例えばクリアランス量d2は長尺材11の寸法公差の大きさに応じて分類されることが望ましい。すなわち、クリアランス量d2の実測に先立って長尺材11の外形寸法は実測される。実測された外形寸法ごとに長尺材11のクリアランス量d2は実測される。

【0084】

一般に、長尺材11の寸法精度には所定範囲の公差すなわちばらつきが許容される。こういった公差に拘わらず固定型12や可動型13の貫通孔24、28に対して長尺材11を確実に通過させるには、長尺材11の設計寸法と貫通孔24、28の寸法との間にクリアランスすなわちガタを持たせる必要がある。たとえ公差が存在しなくても、固定型12や可動型13の貫通孔24、28に対して長尺材11をスムーズに通過させるには、長尺材11の外形と貫通孔24、28の内面との間にクリアランスすなわちガタを持たせる必要がある。こうしたクリアランスが解消されて固定型12や可動型13が完全に長尺材11に接触するまで、可動型13が移動しても長尺材11には実質的に曲げ変形は生じることはない。したがって、固定型12および可動型13の間では形状データに基づく幾何的な位置関係どおりに十分な曲げ変形は引き起こされることはできず、加工後の長尺製品51に形状誤差が生じてしまう。前述のように導き出されたクリアランス量d2に応じて可動型13の実加工位置が特定されれば、そういったクリアランスすなわちガタに起因する長尺製品51の形状誤差は十分に解消されることができる。ただし、実加工位置を特定するにあたって使用されるクリアランス量d2は、固定型12および可動型13で生じる2つのクリアランス量の総和を表現する必要がある。

【0085】

なお、押し通し曲げ加工機10では、前述の曲げ変形に加えて、同時に捻り変形が実現されてもよい。こうした捻り変形は振り子部材19の回転によって実現されればよい。このとき、NCコントローラ42に供給されるNC加工プログラ

ムには、前述のように長尺材11の送り位置ごとに関連付けられた振り子部材19の回転位置といった制御データが含まれればよい。NCコントローラ42は、そういう回転位置を確立する駆動モータ23の回転量を規定する駆動指令値を押し通し曲げ加工機10に向けて出力する。

【0086】

【発明の効果】

以上のように本発明によれば、可動型の変位量を規定するにあたって、中立軸に基づき長尺材の正確な送り量は導き出されることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】 押し通し曲げ加工機の全体構成を概略的に示す側面図である。

【図2】 固定型の拡大正面図である。

【図3】 可動型の拡大正面図である。

【図4】 押し通し曲げ加工システムの全体構成を概略的に示す模式図である。

【図5】 機械座標系の概念を示す固定型の斜視図である。

【図6】 長尺製品の構成を概略的に示す斜視図である。

【図7】 NC加工プログラムの一具体例を示す図である。

【図8】 二次元データで表現される長尺製品の断面形状を示す平面図である。

【図9】 三次元データで表現される長尺製品の稜線を示す概念図である。

【図10】 2本のガイド線に基づき特定される重心線を示す概念図である。

【図11】 長尺製品の曲がり具合を表現する重心線を示す概念図である。

【図12】 重心線上で特定される制御点を示す概念図である。

【図13】 長尺製品の各断面ごとに関連付けられる機械座標系を示す透視図である。

【図14】 重心線に基づき特定される長尺製品の断面を示す概念図である

【図15】 断面に対する機械座標系の向きを設定するにあたって用いられるGUI（グラフィカルユーザインターフェース）を概略的に示す図である。

【図16】 重心線に基づき特定される可動型の位置を示す概念図である。

【図17】 $y z$ 平面に投影された長尺製品から y 座標値を算出する工程を示す概念図である。

【図18】 $x z$ 平面に投影された長尺製品から x 座標値を算出する工程を示す概念図である。

【図19】 隣接する断面の間で特定される重心軸および中立軸を示す長尺製品の一部拡大側面図である。

【図20】 可動型に加えられる荷重と可動型の傾斜角との関係を示す概念図である。

【図21】 長尺材の公称応力分布および公称歪み分布を示す図である。

【図22】 応力歪み曲線の近似曲線を算出する工程を示す概念図である。

【図23】 可動型の傾斜角と中立軸の移動率との関係を示すグラフである

【図24】 弹塑性曲げ変形量を算出する工程を示す概念図である。

【図25】 剪断変形および断面変形に起因する出口回り折れ角量の概念図である。

【図26】 出口回り折れ角量の実測データを示すグラフである。

【図27】 断面変形量の概念図である。

【図28】 断面変形量の実測データを示すグラフである。

【図29】 クリアランスすなわちガタの概念図である。

【符号の説明】

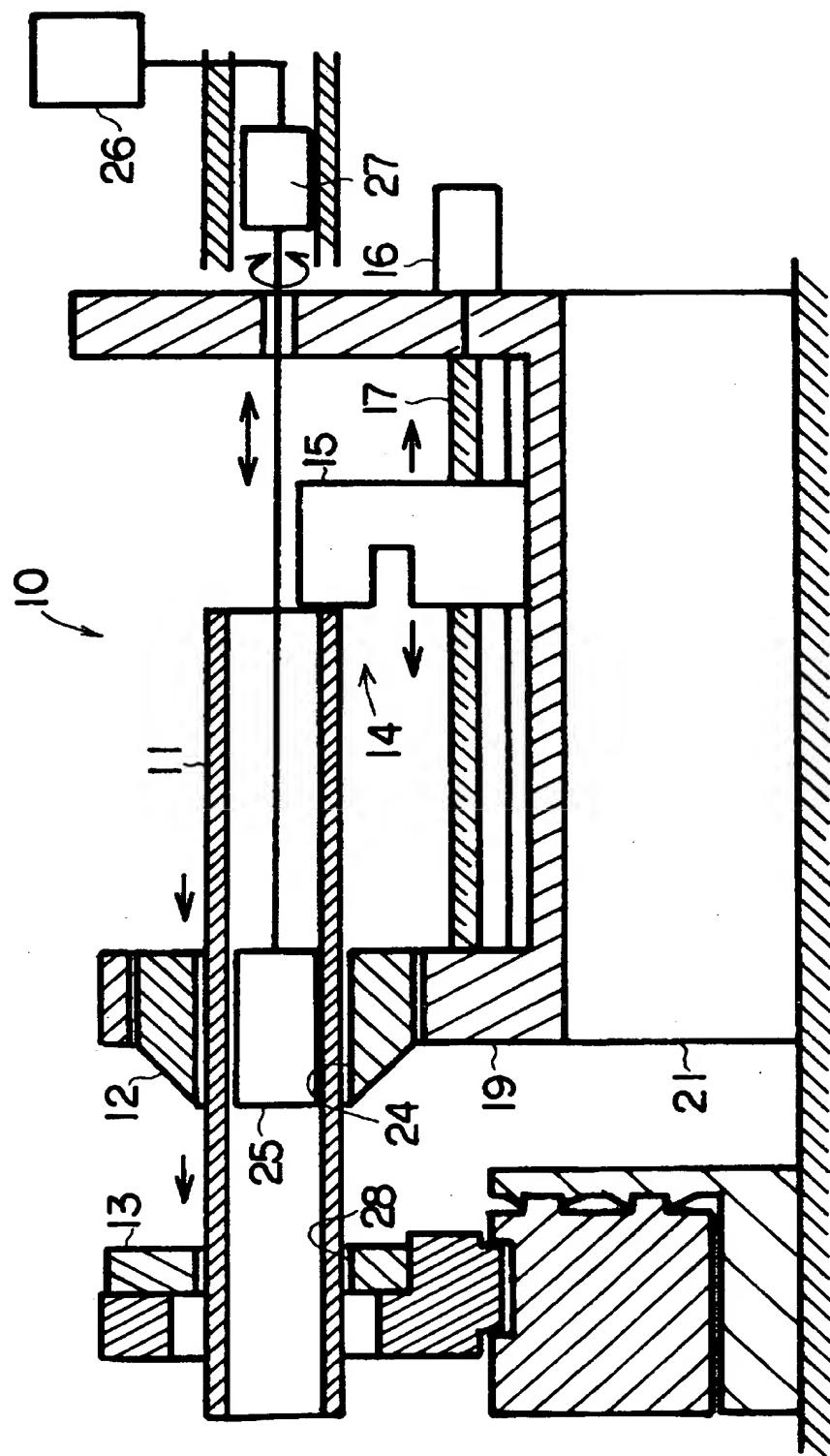
10 押し通し曲げ加工機、11 長尺材（形材）、12 固定型、13 可動型、43 コンピュータ装置、44 記録媒体としてのフロッピーディスク（

FD)、44 記録媒体としてのコンパクトディスク(CD)、51 長尺製品
、59 重心線、62 制御点としてのノット、65a～65f 断面、71
中立軸、S1 中立軸の長さ。

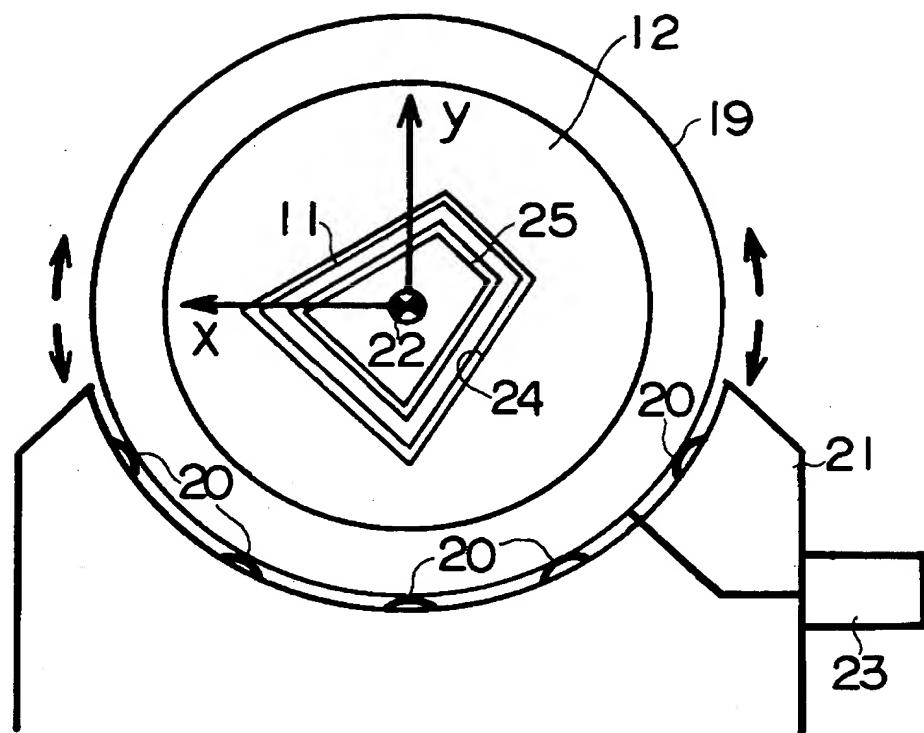
【書類名】

図面

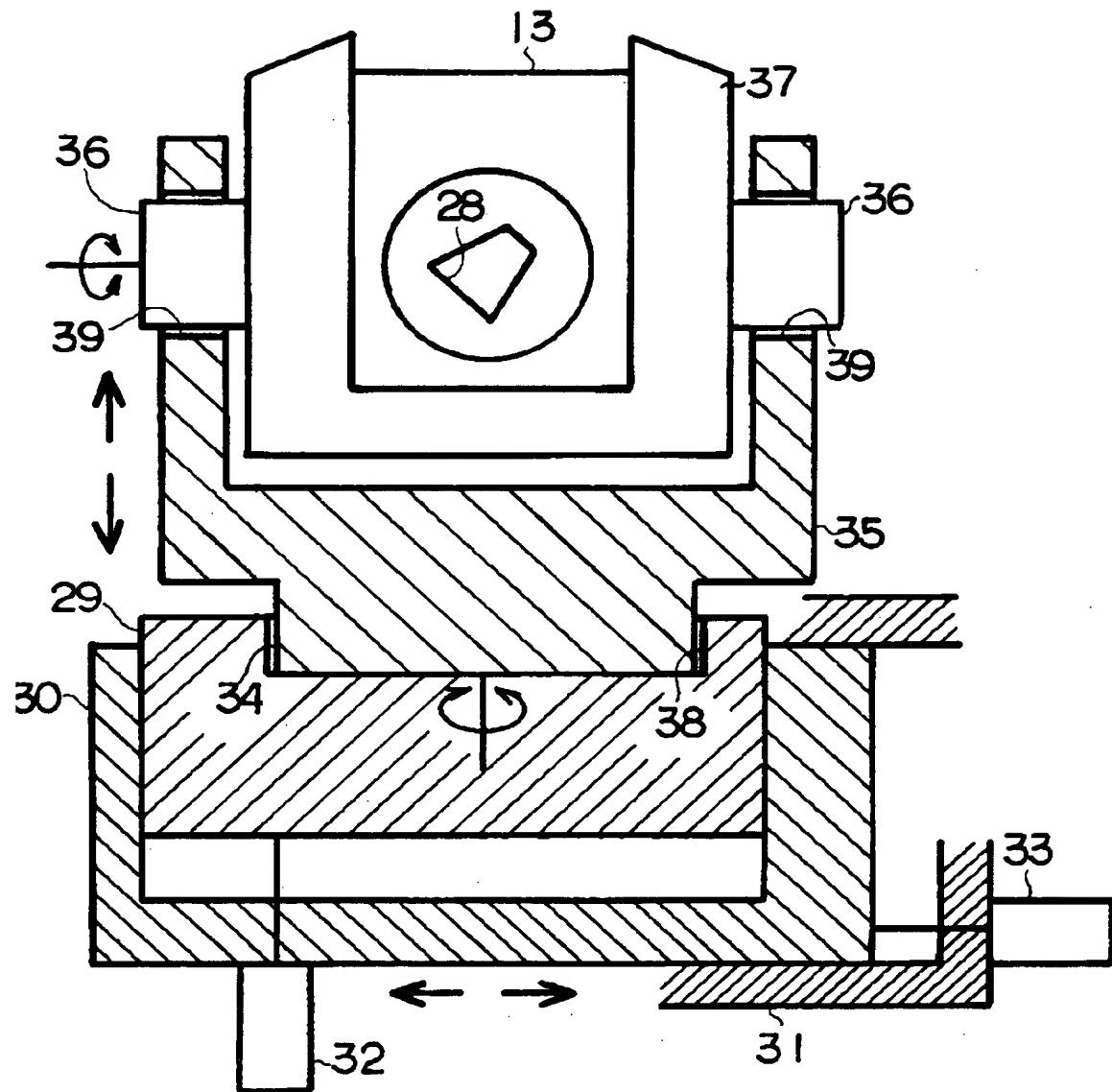
【図1】



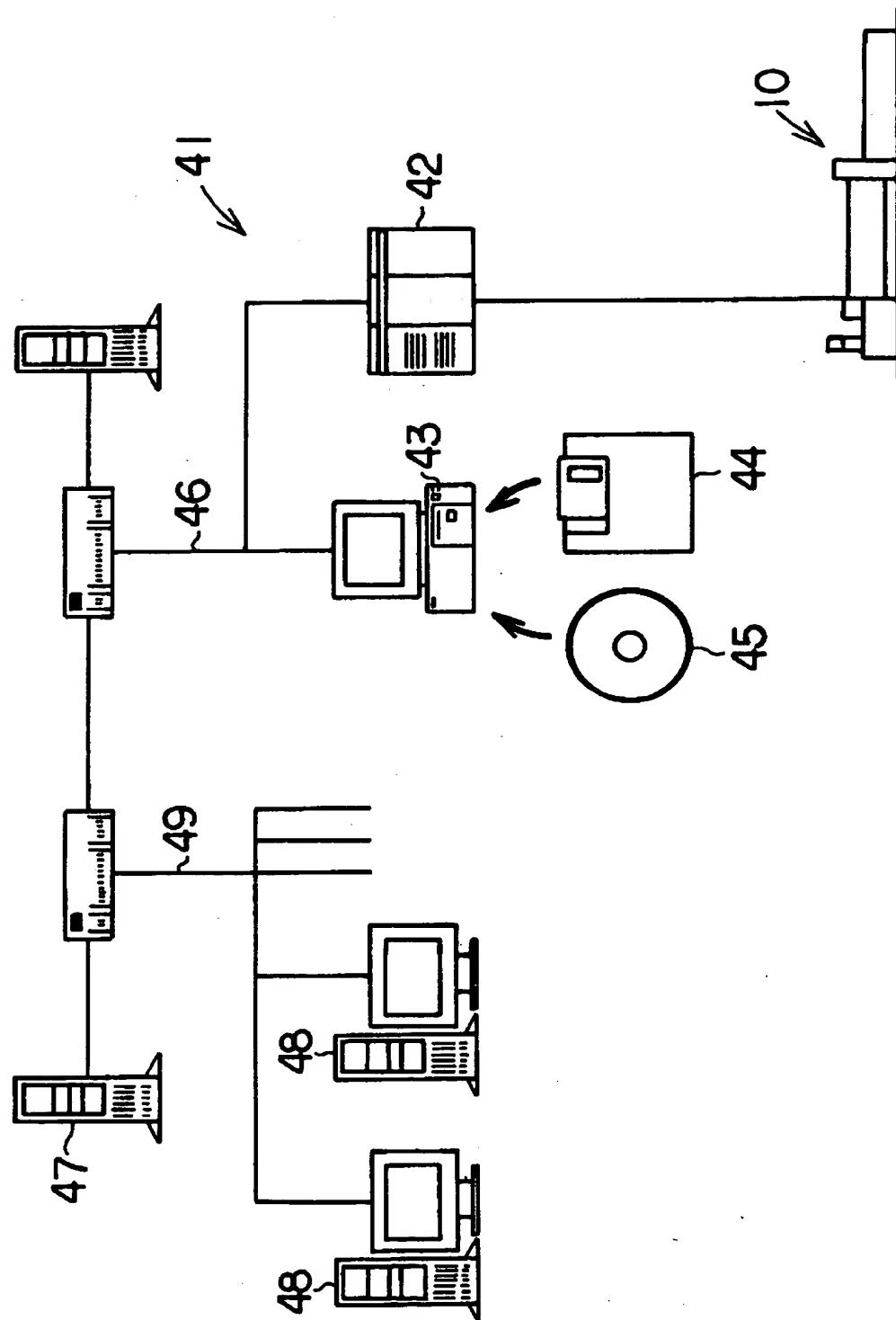
【図2】



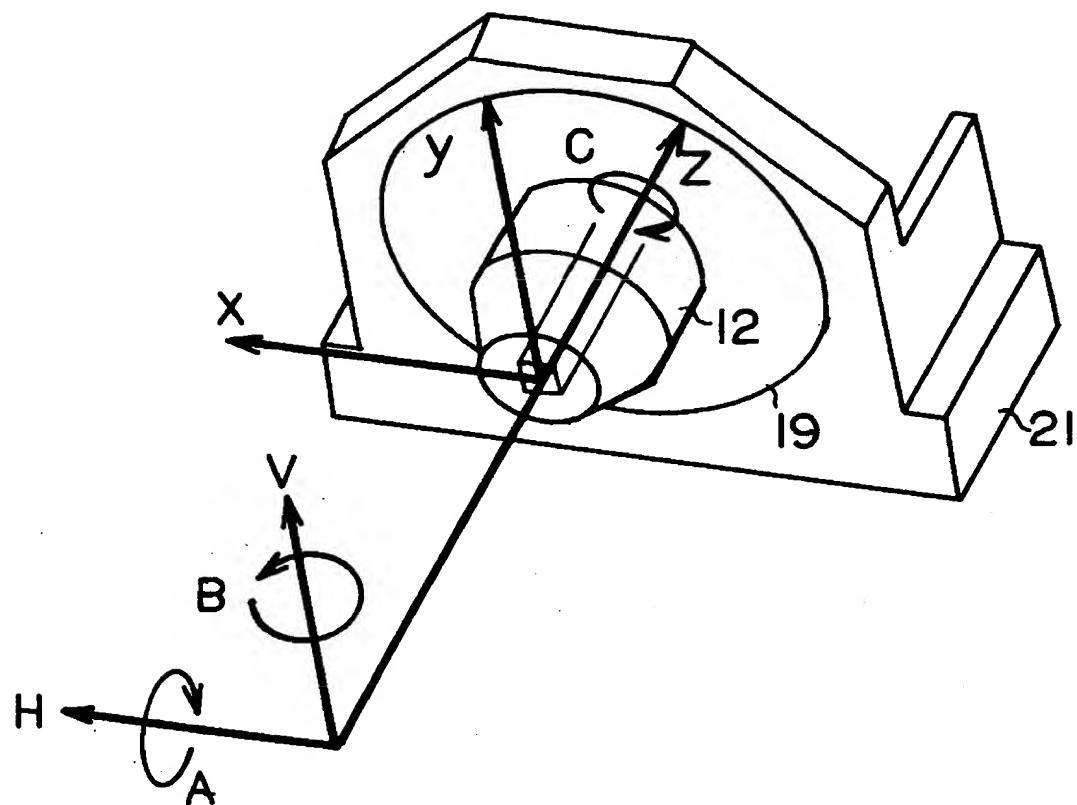
【図3】



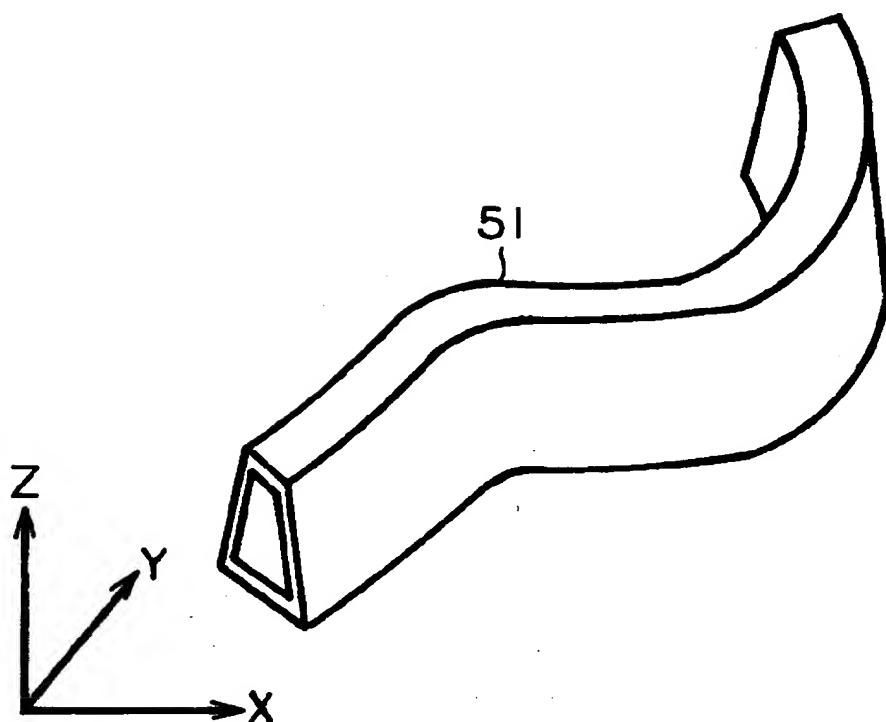
【図4】



【図5】



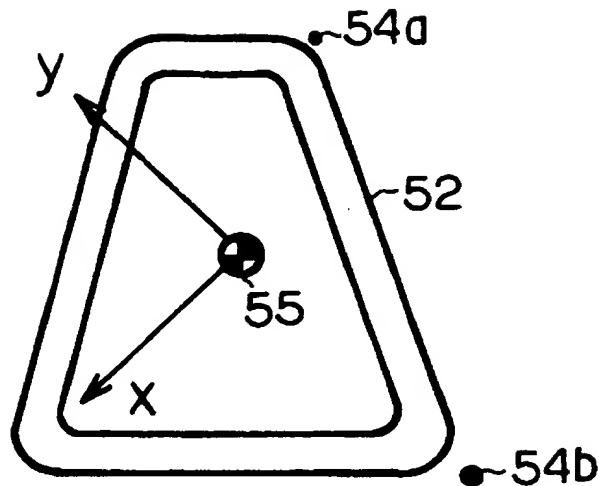
【図6】



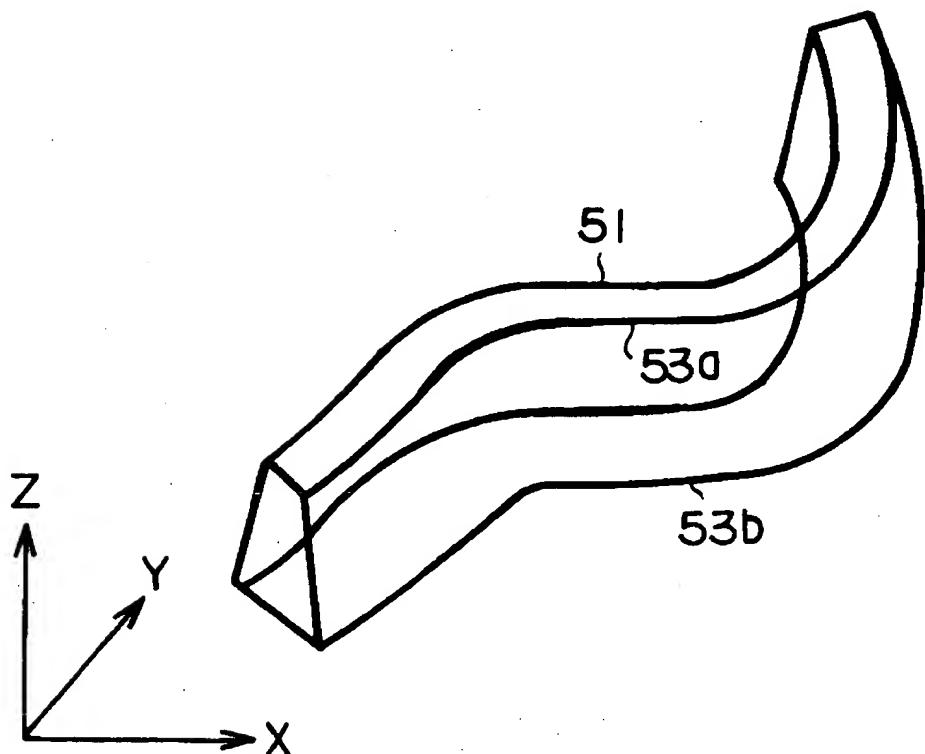
【図7】

File Edit View Select Option

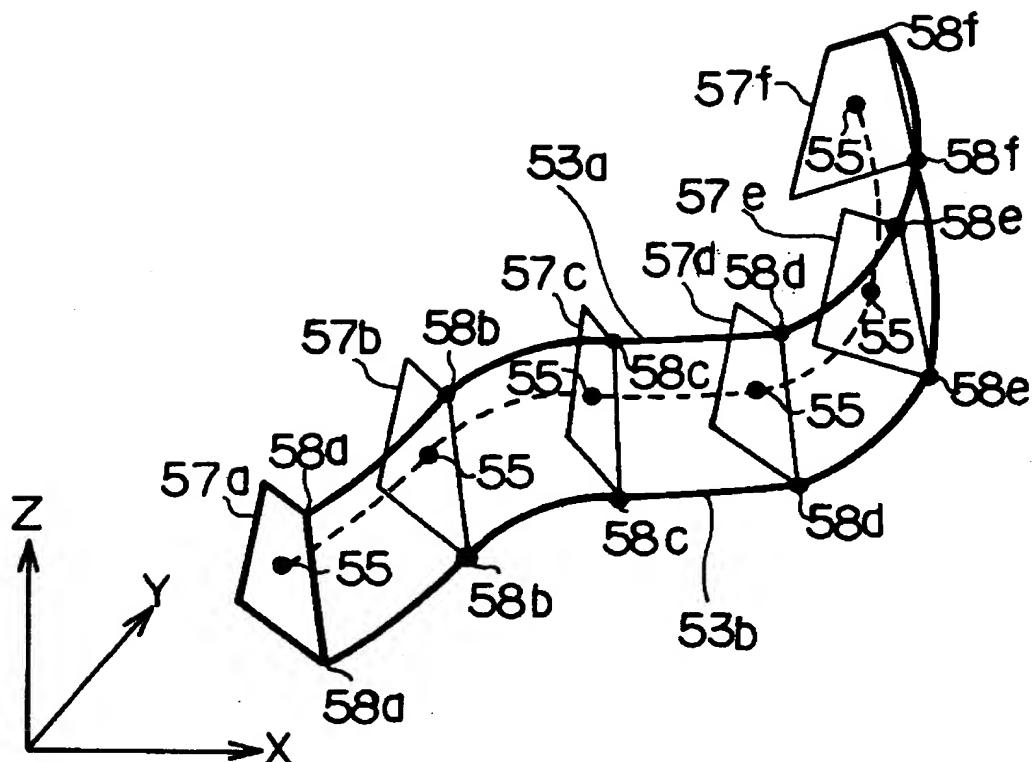
【図8】



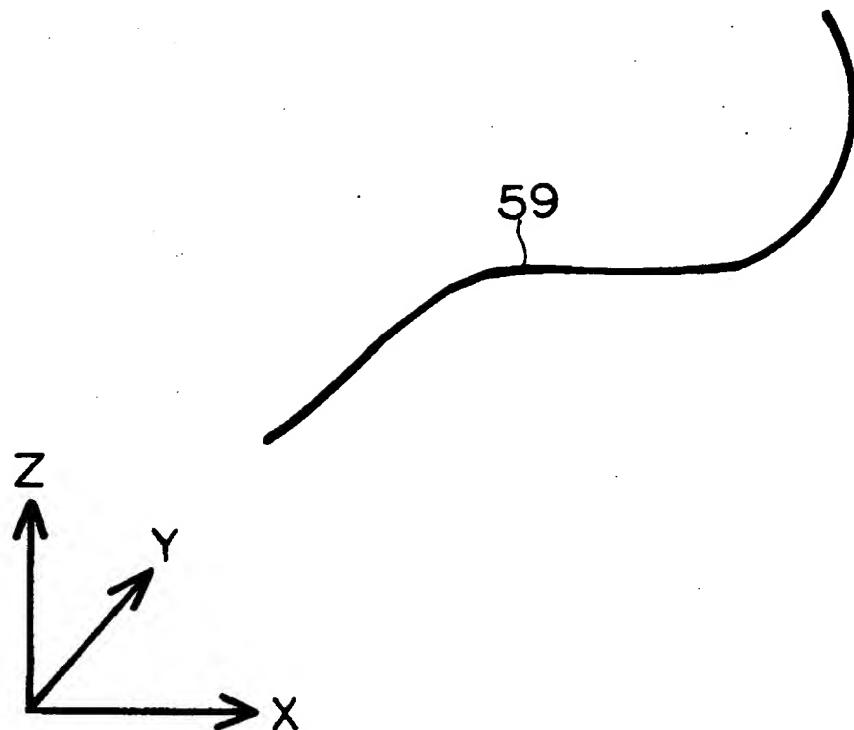
【図9】



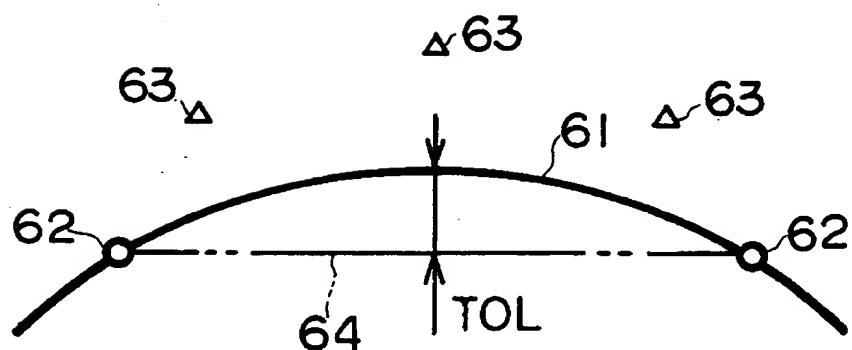
【図10】



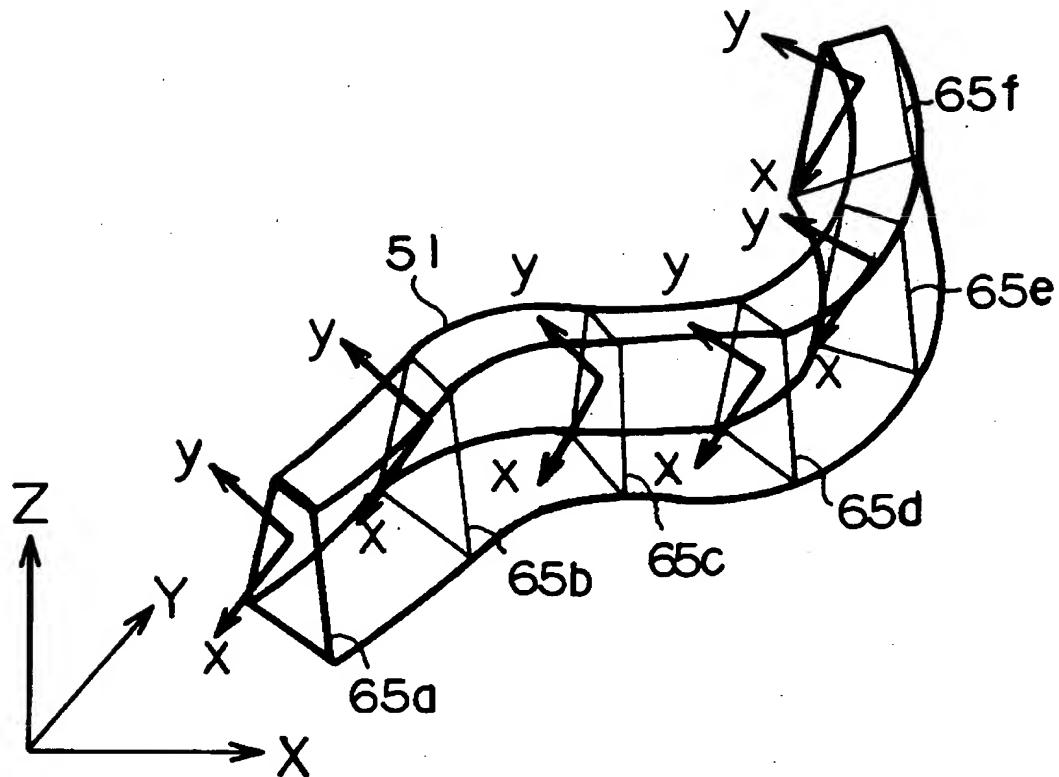
【図11】



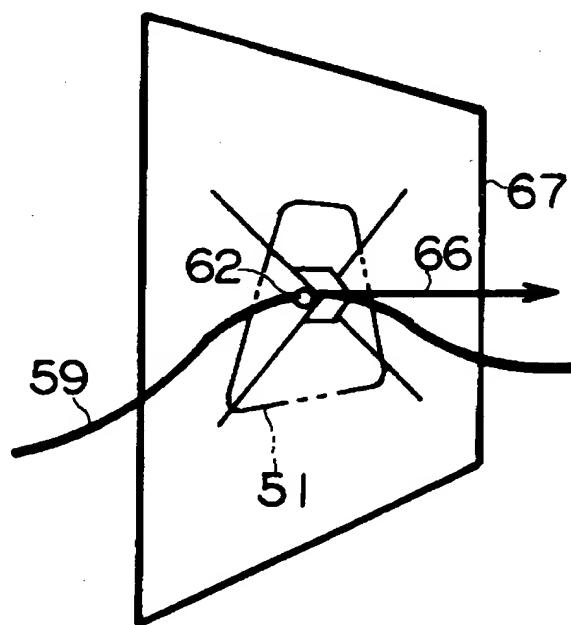
【図12】



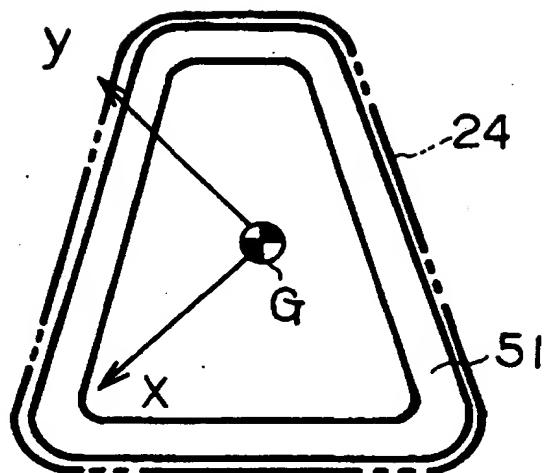
【図13】



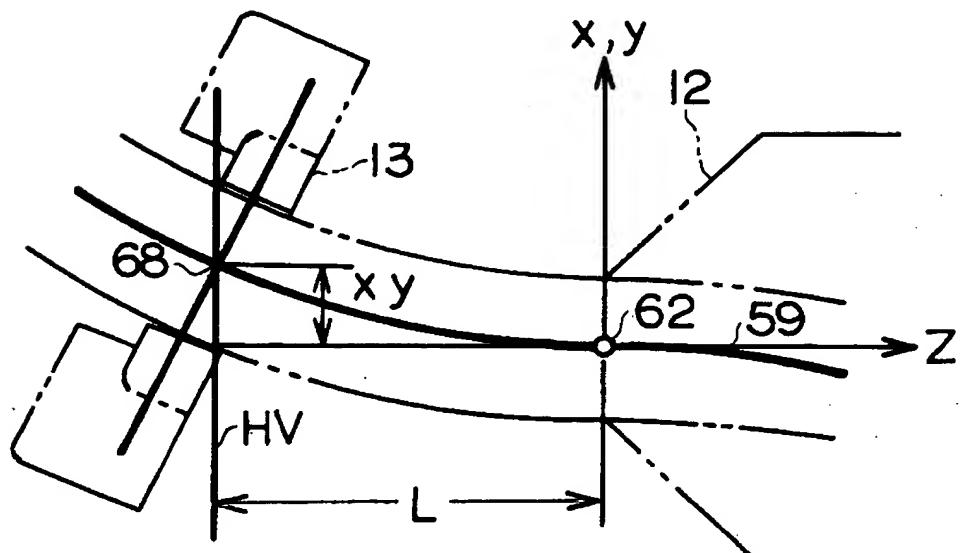
【図14】



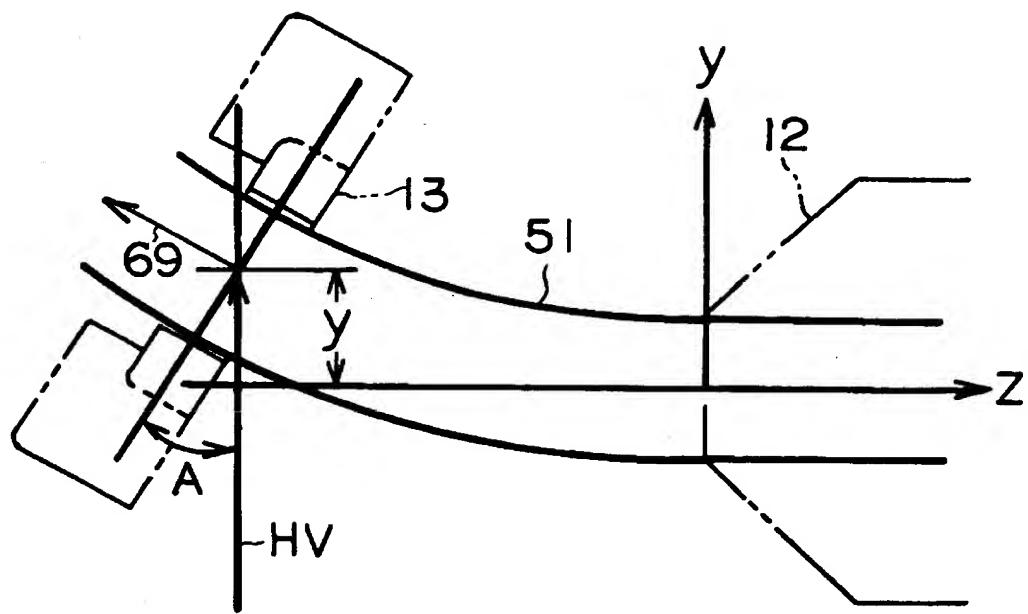
【図15】



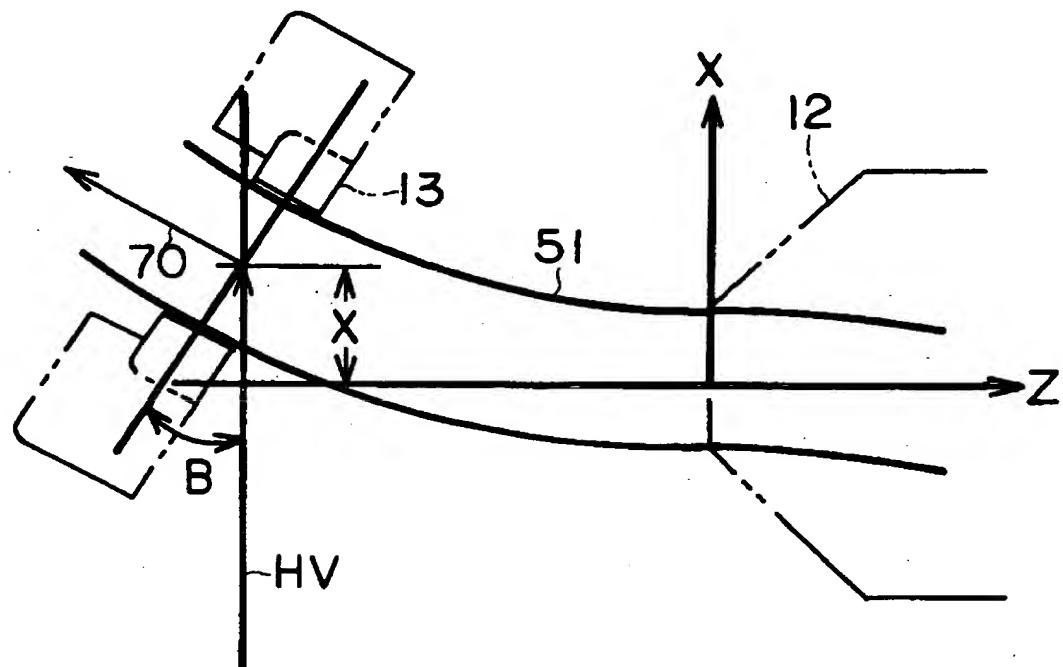
【図16】



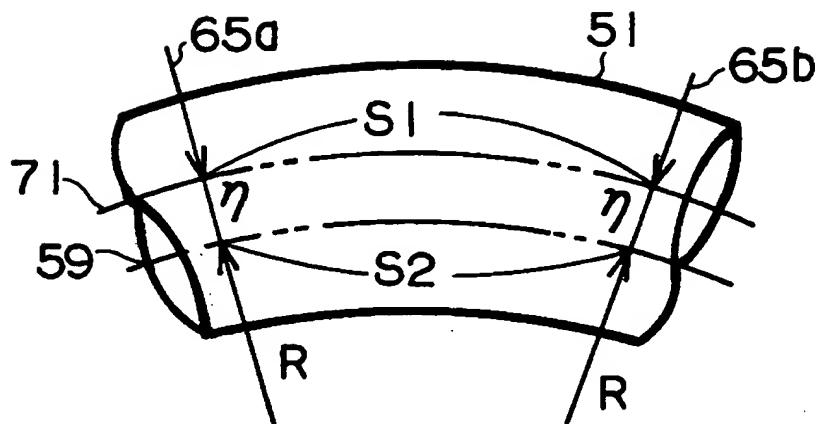
【図17】



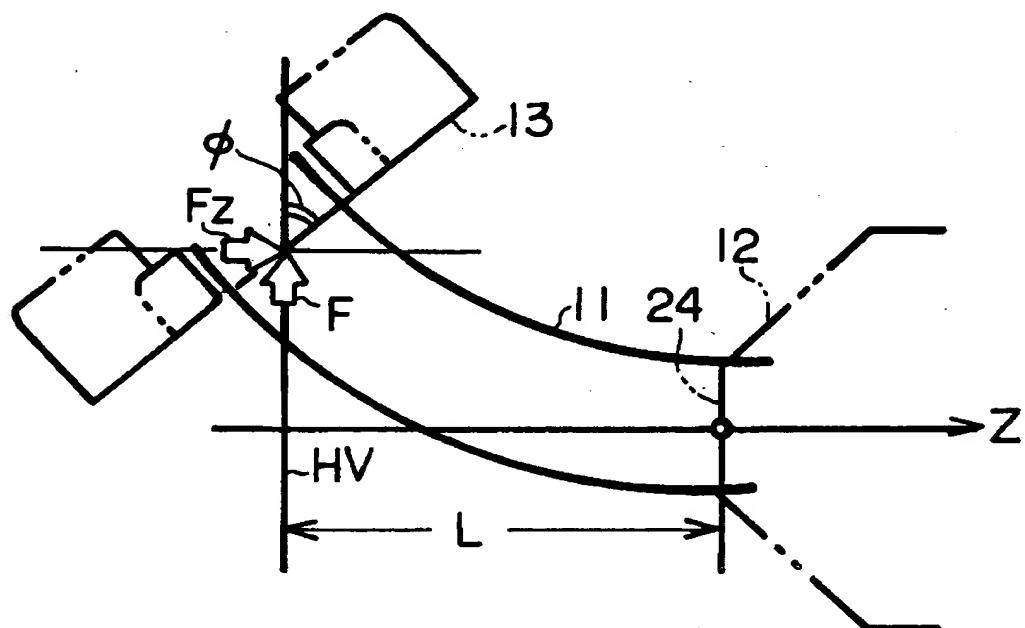
【図18】



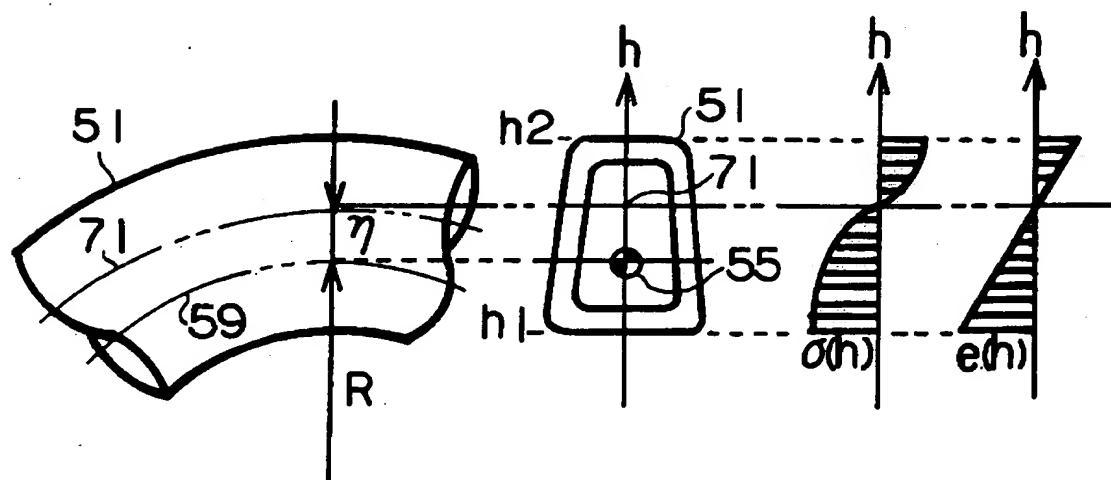
【図19】



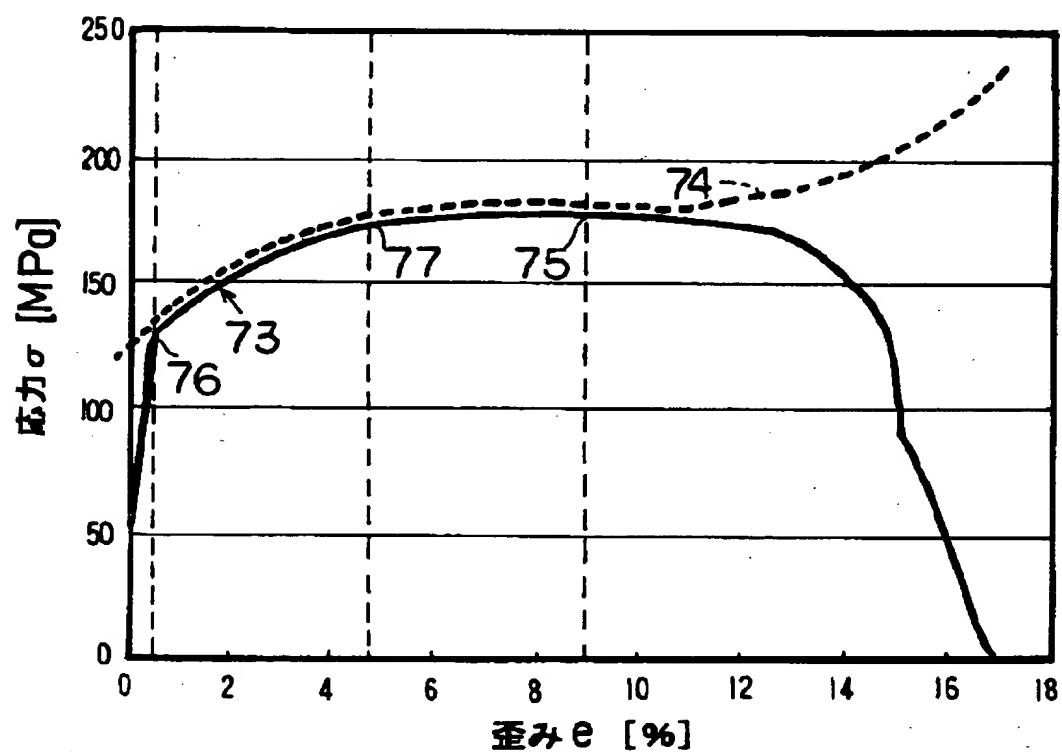
【図20】



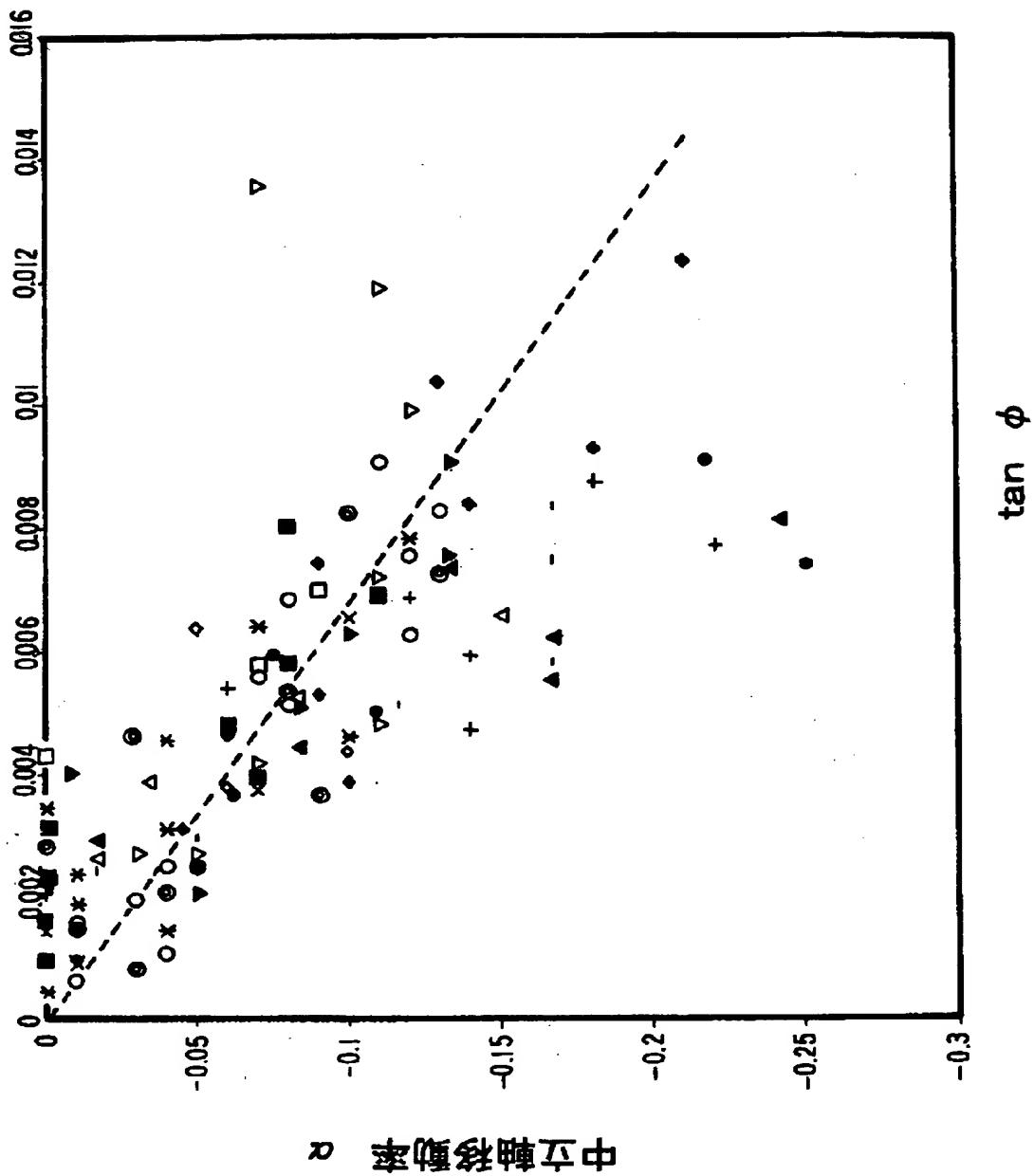
【図21】



【図22】

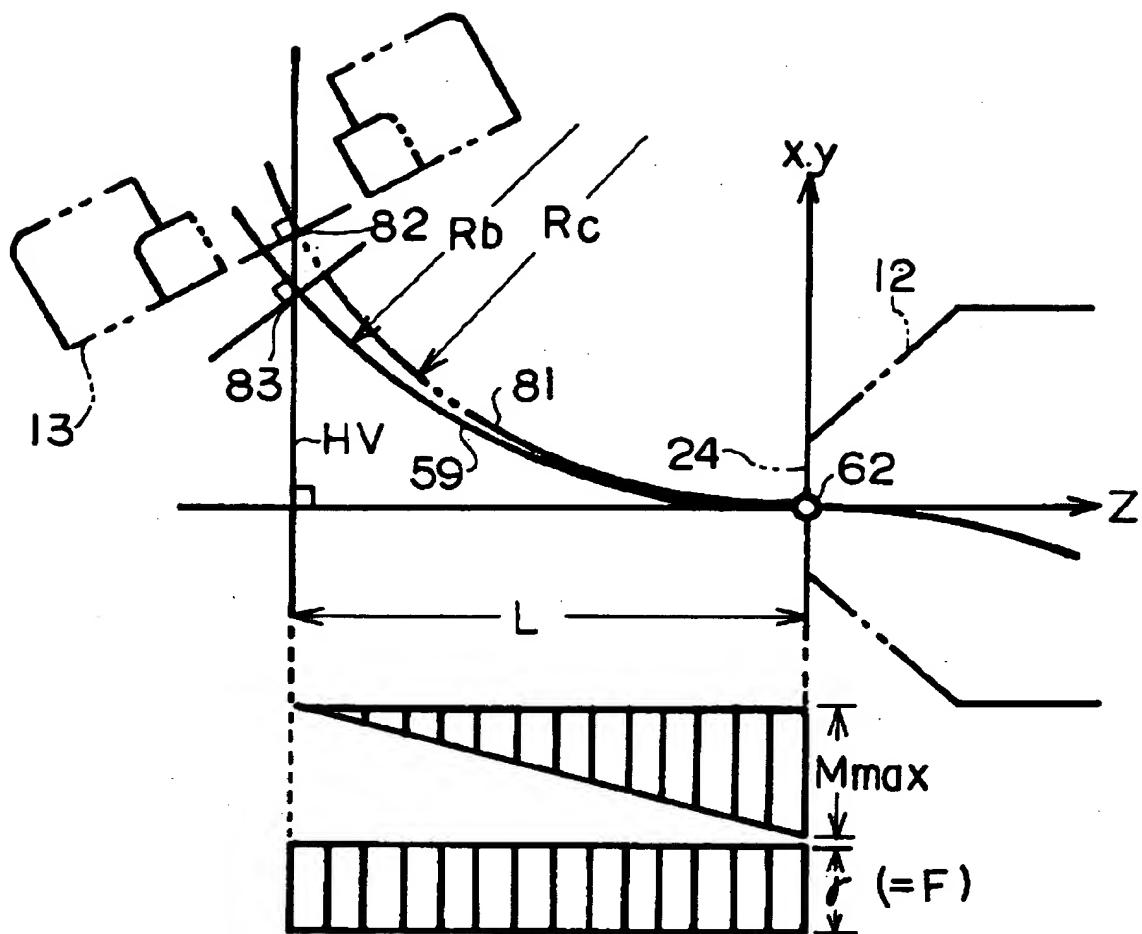


【図23】

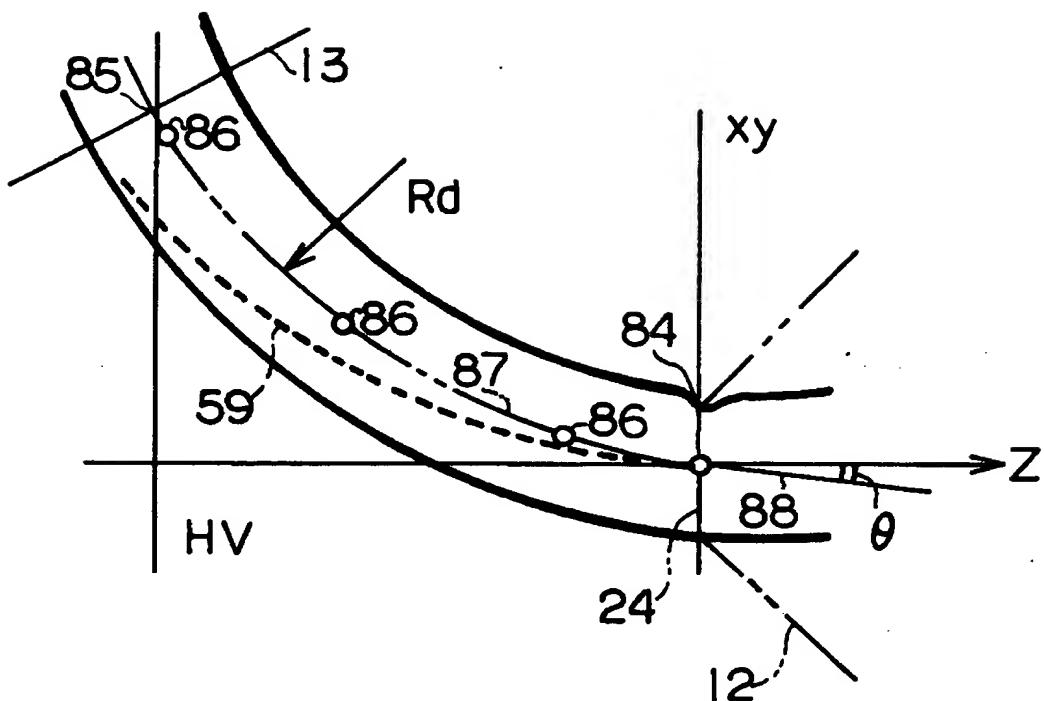


中立軸移動量

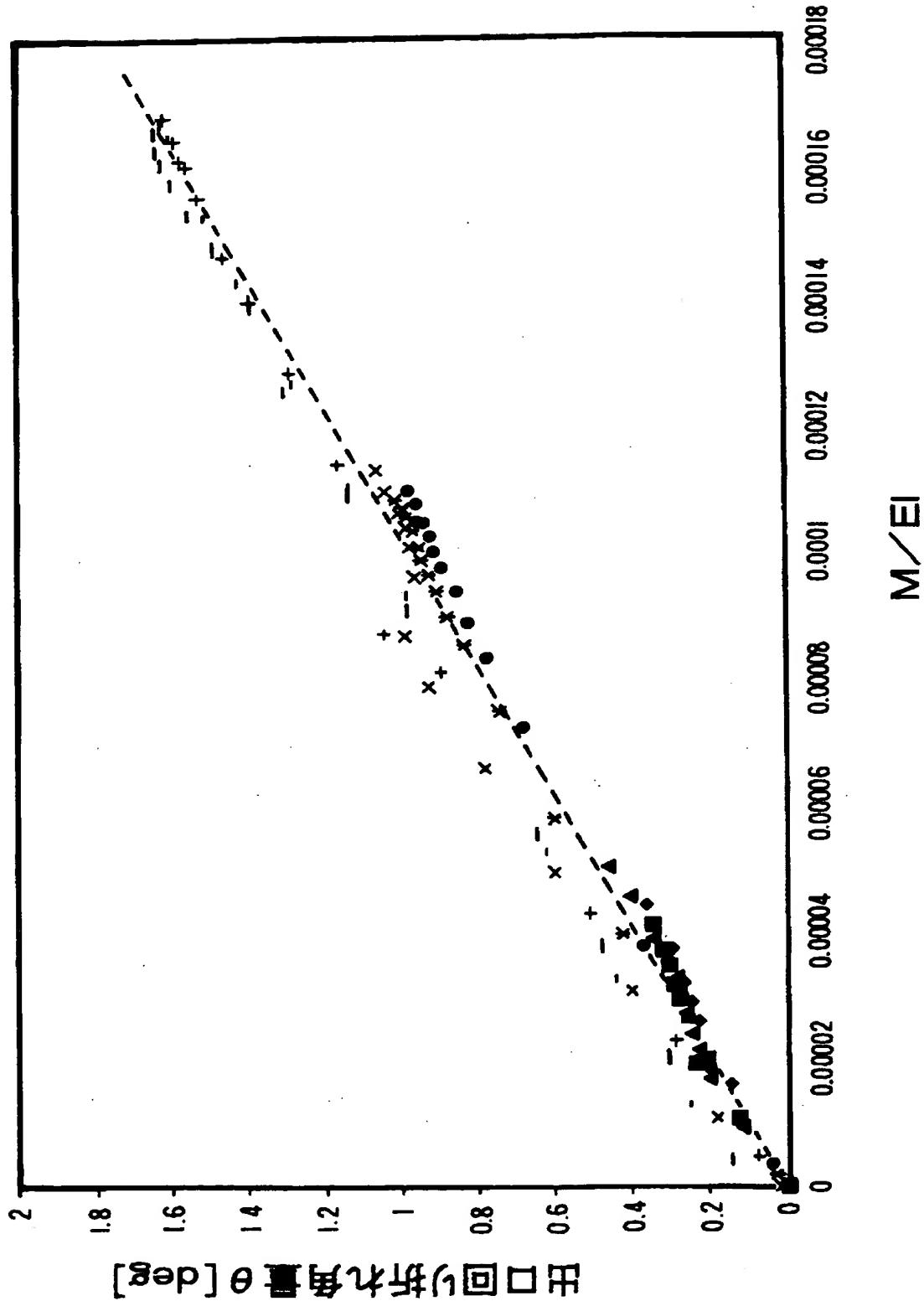
【図24】



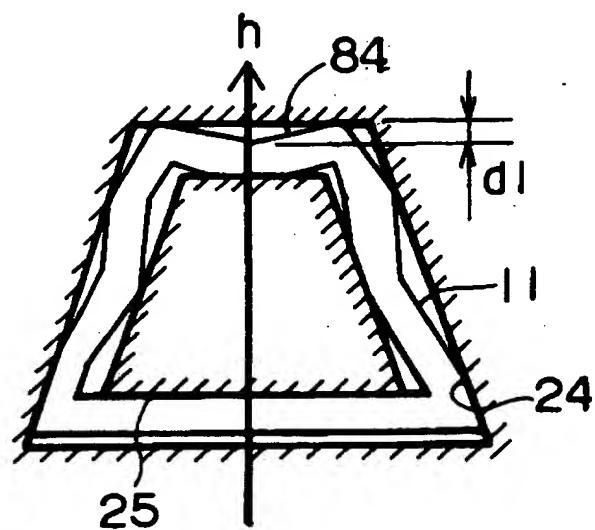
【図25】



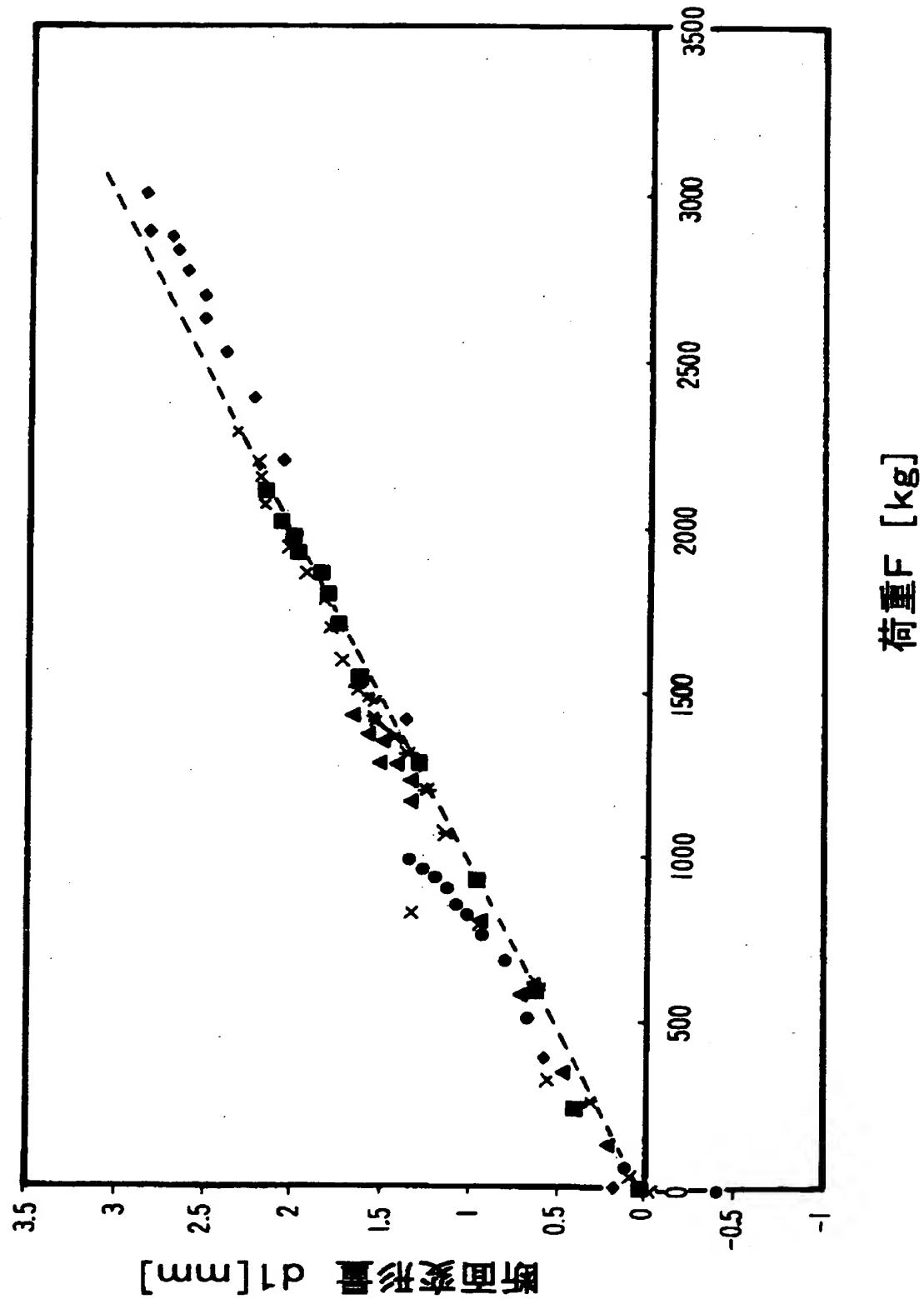
【図26】



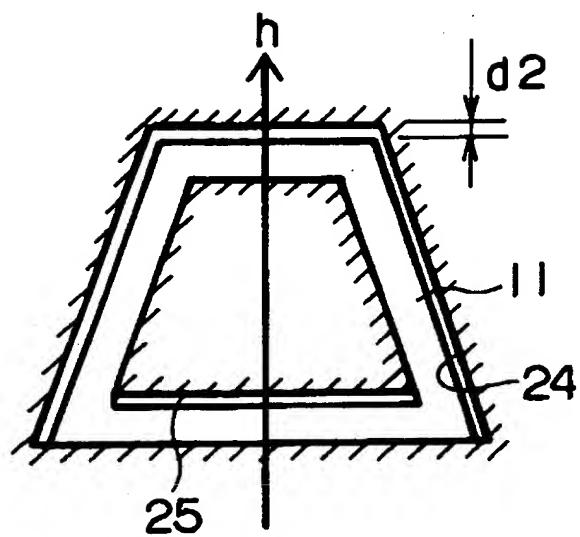
【図27】



【図28】



【図29】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 可動型の変位量を規定するにあたって長尺材の正確な送り量を導き出すことができる押し通し曲げ加工機用制御データ作成方法を提供する。

【解決手段】 可動型の位置を特定するにあたって基準とされる機械座標系は断面 65a、65b ごとに設定される。断面 65a、65b 同士の間隔は中立軸 71 を基準に算出される。押し通し曲げ加工機の固定型を通過する形材の送り量すなわち送り位置は中立軸 71 の長さ S1 を基準に決定される。こうした中立軸の長さは曲率 1/R の変化に拘わらず一定に維持される。こうした中立軸を基準に形材の送り量が決定されれば、押し通し曲げ加工機で加工される長尺製品 51 の精度向上に大いに役立つ。

【選択図】 図 19

出願人履歴情報

識別番号 [000005326]

1. 変更年月日 1990年 9月 6日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都港区南青山二丁目1番1号
氏 名 本田技研工業株式会社